

NOSITEL
VYZNAMENÁNÍ
ZA BRANNOU
VÝCHOVU
I. A II. STUPNĚ



ŘADA B PRO KONSTRUKTÉRY

ČASOPIS PRO ELEKTRONIKU
A AMATÉRSKÉ VYSÍLÁNÍ

ROČNÍK XXXIII/1984 ● ● ČÍSLO 5

V TOMTO SEŠITĚ

„Mor ho“ z vysílače SNP161

ROZHLASOVÉ PŘIJÍMAČE

Druhy modulace162

Modulace amplitudová162

Modulace kmitočtová163

Stereofonní rozhlasový165

signál165

Koncepce a obvody rozhlasových168

přijímačů168

Přijímače s přímým168

zesílením168

Vfintermodulace169

Křížová modulace169

Směšovací přijímače169

(superhety)171

Vf předzesilovače171

Směšovače171

Místní oscilátory171

Mf zesilovače172

Demodulátory172

Pomocné a doplňkové173

obvody173

Amatérské a sdělovací173

přijímače KV173

Univerzální obvod A244D174

pro přijímače AM174

Příklady zapojení179

přijímačů AM181

Přijímače FM181

Mf zesilovač/omezovač185

A225D z NDR185

Příklady zapojení187

přijímačů FM187

KONSTRUKČNÍ ČÁST

Amatérský monofonní188

přijímač AM/FM188

Jednoduchý přijímač pro SV198

AMATÉRSKÉ RADIO ŘADA B

Vydává: ÚV Svazarmu ve vydavatelství NAŠE VOJSKO, Vladislavova 26, 133 66 Praha-1, tel. 26 06 51-7. Šéfredaktor ing. Jan Klabal, redaktor Luboš Kalousek, OK1FAC. Redakční radu řídí ing. J. T. Hyán. Redakce Jungmannova 24, 113 66 Praha 1, tel. 26 06 51-7, šéfredaktor linka 354, redaktor linka 353, sekretářka linka 355. Ročně vyjde 6 čísel. Cena výtisku 5 Kčs, pololetní předplatné 15 Kčs. Rozšiřuje PNS, v jednotlivých ozbrojených sil vydavatelství NAŠE VOJSKO, administrace Vladislavova 26, Praha 1. Objednávky přijímá každá pošta i doručovatel. Objednávky do zahraničí vyřizuje PNS; ústřední expedice a dovoz tisku, závod 01, Kalkova 9, 160 00 Praha 6. Tiskne NAŠE VOJSKO, n. p., závod 08, 160 05 Praha 6, Vlastina ulice č. 889/23.

Za původnost a správnost příspěvku odpovídá autor. Návštěvy v redakci a telefonické dotazy pouze po 14. hodině. Číslo indexu 46 044.

Toto číslo má vyjít podle plánu 2. 10. 1984.

© Vydavatelství NAŠE VOJSKO

K 40. výročí národní osvobozenéckého boje

„MOR HO!“ Z VYSÍLAČE SNP

Slovenské národní povstání bylo základním historickým mezníkem, východiskem nové, socialistické etapy rozvoje obou našich národů.

Významnou úlohu ve Slovenském národním povstání sehrál povstalecký rozhlas, nazvaný a ohlašovaný od začátku svého vysílání jako *Slobodný slovenský vysílač*. Své vysílání zahájil z vysílače Banská Bystrica 30. srpna 1944 v 11 hodin. Podle původního programu mělo vysílání začít po technické přestávce pochodem a pět minut po jedenácté měla být na programu přednáška Žena v domácnosti (přenos z prešovského studia). Vysílač se však k přenosu nepřipojil a místo přednášky se ozval z rozhlasových přijímačů hlas banskobystrického hlasatele: „Upozorňujeme Slovákov a Slovenky, aby počúvali program, ktorý vysiela Banská Bystrica a nie program Bratislavy. Ti, ktorí program Banskej Bystrice počúvajú, nech upozornia všetkých svojich známych, že mimoriadne správy vysielaťme zo stanice Banská Bystrica.“ (Doslowný text z gramofonové desky uložené v památníku SNP v Banské Bystrici.)

Slobodný slovenský vysílač volal slovenský národ do boje proti bratislavské fašistické vládě a hitlerovským vojskům, které koncem srpna 1944 okupovaly Slovensko, do boje za svobodu v novém demokratickém Československu.

Aby mohl zaznít hlas povstání, bylo nutné zabezpečit nejen politické a organizační záležitosti, ale zejména provést technickou přípravu vysílačiho pracoviště, protože vysílač neměl do té doby vlastní studio a pouze přenášel programy bratislavského nebo prešovského studia. Tyto přípravy provedli rozhlasový pracovníci organizovaní v ilegální komunistické buňce a další pokrokoví pracovníci rozhlasu. Vlastní vysílání připravilo literární oddělení bratislavského rozhlasu za spolupráce zaměstnanců Matice slovenské. Další částí příprav na vysílání byla spolupráce s prešovským rozhlasem. Koncem srpna byla z Prešova (který Němci obsadili až poslední srpnový den 1944), údajně před frontou, evakuována část rozhlasového technického zařízení, gramofonové desky a další materiál.

V prvních dnech vysílal *Slobodný slovenský vysílač* z místnosti Evangelického spolku v Banské Bystrici. Hlasatelna byla v herecké šatně, technické zařízení bylo umístěno za jevištěm. Vlastní divadelní sál posloužil jako redakční místnost. Protože podmínky byly velmi stísněné, vybudovali rozhlasový pracovníci během čtrnácti dnů dokonalejší studio v budově obecné školy. Budova byla dostatečně rozsáhlá a mohla v ní pracovat i slovenská Zpravodajská agentura, která zajišťovala rozhlasu nejnovější zprávy.

Součástí vysílání kromě výzev, zpráv a organizačních informací souvisejících s povstáním byly i přehledy tisku, přednášky politické i vzdělávací, komentáře a hudební pásma. Program se rozrůstal tak, že z původních 60 minut se ve druhé dekádě měsíce září přešlo na celodenní vysílání. Rozhlas burcoval lid nejen na osvobozeném území, ale šířil ideu svobody i na Němci okupovaných územích. Tyto výzvy byly slyšitelné i v českých zemích. Jeden z partyzánů, pražský lékař Bedřich Pláček ve svých vzpomínkách uvádí: „Zachytil jsem výzvu povstaleckého vysílače z Banské Bystrice, aby se Češi

a Slováci chopili zbraně a nastoupili do boje proti nenáviděným okupantům. To mi bylo blízké a proto jsem tuto výzvu komunistické strany přijal.“

Avšak vysílání *Slobodného slovenského vysílače* bylo velmi nepříjemné pro okupační hitlerovskou armádu. Dne 2. září 1944 ve 12 hodin 37 minut šest německých letadel bombardovalo vysílač a tím jej vyřadilo z provozu. Technici vysílače však hned v ranních hodinách následujícího dne uvedli do provozu náhradní vojenský vysílač, který „zmobilnil“ umístěním na nákladní auto, aby byl obtížnější zaměřitelný. A tak se vysílalo ze Zvolenského hradu, Slovenské Ľupče, Brezna a Donoval.

Od začátku činnosti věnoval *Slobodný slovenský vysílač* značnou část rozhlasového vysílání vojenským relacím určeným výlučně armádě a partyzánům. Vojáky přirozeně nejvíce zajímaly zprávy z frontového bojiště a domácího odboje. Rozhlas často zprostředkoval předání důležitých pokynů a zašifrovaných hesel, což mnohdy dopomohlo k úspěšnému dokončení partyzánské akce. Zvláštní kapitolu ve vysílání *Slobodného slovenského vysílače* tvořil umělecký program, bojová poezie a próza. „Mor ho!“ Sama Chalupky se stalo mottom, heslem, pozdravem i symbolem revoluce. Tímto heslem se začínalo i končilo každodenní vysílání. Velkou zásluhou povstaleckého rozhlasu bylo, že pohotoví tlumočili i projev Jana Švermy na slavnostním zasedání Slovenské národní rady 3. října 1944, ve kterém J. Šverma zdůraznil, že nová Československá republika musí být demokratická a sociálně i národnostně spravedlivější než republika předmnichovská.

V hudebních relacích se ponejvíce ozývaly slovenské lidové a národní písně. V průběhu povstání dovezli sovětsí letci gramofonové desky ze Sovětského svazu a doplnili tak hudební repertoár rozhlasového vysílání.

Vojenská síla okupační armády však koncem října zatlačuje povstalecké jednotky stále více do hor. 25. října 1944 hlásí *Slobodný slovenský vysílač*, že přerušuje na krátký čas své vysílání. Z rozhlasových pracovníků se vytváří bojová partyzánská jednotka, která v ranních hodinách 26. října odchází směrem na Staré Hory. Pracovníci jsou rozhodnuti vysílat, dokud budou mít možnost připojení na elektrický proud. Posledním provozním studiem, ze kterého ještě *Slobodný slovenský vysílač* vysílal, byla rohová místnost ve druhém poschodí hotelu Sport na Donovalích. Naposledy se ozval 27. října 1944 v 7.00 hodin.

Na poslední vysílání *Slobodného slovenského vysílače* vzpomíná i prezident republiky Gustáv Husák v knize Svědectvo o Slovenskom národnom povstaní v kapitole Ústup do hôr (str. 534): „Z miestnosti neďaleko nás bolo počuť hlas rozhlasového pracovníka, ktorý slabý výkon vysílačky nahradzoval mohutným hlasom, aby povzbudzoval povstaleckých bojovníkov v tejto tragickej nočnej hodine.“

Povstalecké rozhlasové slovo a básnickovo „Mor ho!“, které šířil *Slobodný*

slovenský vysílač, zrevolucionizovalo celý národ. Díky tomu se stalo Slovenské národní povstání povstáním celonárodním. Proto se také řadí historie tohoto

vysílače mezi nejlepší kapitoly bojů slovenského lidu za národní a sociální svobodu, za obnovení Československé republiky jako společného státu Čechů

a Slováků na nových základech a nových vztazích mezi bratrskými národy.

Podle publikace PhDr. O. Laciaka: O povstaleckom rozhlase, zpracoval ing. Jan Klábál

ROZHLASOVÉ PŘIJÍMAČE

František Kyrš

Toto číslo AR/B je věnováno problematice amatérské konstrukce rozhlasových přijímačů, o kterou je mezi čtenáři trvale značný zájem. Jediný příspěvek nemůže ovšem celou problematiku osvětlit k naprosté spokojenosti všech. Autor se však o něco takového ani nesnaží. Jeho cílem je napomoci v návaznosti na předchozí práce jiných autorů AR k úspěšné činnosti především nejsilnější čtenářské skupině, kterou bezpochyby tvoří mírně pokročilí amatéři. To znamená takové, kteří již nějakou tu konstrukci mají za sebou a chystají se, většinou s omezenými finančními prostředky, ke stavbě „něčeho“ většího, pokud možno s minimálním konstrukčním rizikem a náklady.

Teoretická část příspěvku je kromě obecných problémů zaměřena zejména na již dlouho opomíjené přijímače AM. Pozornost je soustředěna na speciální obvod A244D, dovážený z NDR. Protože problematice zpracování signálů FM byla v AR věnována mnohem větší pozornost, jsou probírány pouze koncepční a obvodové anomálie ve srovnání s AM. Blíže se věnují vlastnostem výborného obvodu A225D.

Pokud jde o praktickou část, je popisovaná konstrukce záměrně řešena jako monofonní. Důvodem nejsou v žádném případě technické problémy. Řešení je pokusem o určitou renesanci monofonního, ale jakostního a univerzálního přijímače AM/FM, který na našem trhu chybí. Důraz je přitom kladen na zajištění spolupráce s externím monofonním kazetovým magnetofonem. Je popisována pouze ta část přijímače, která může být užita jako tuner pro buzení univerzálního ní zesilovače.

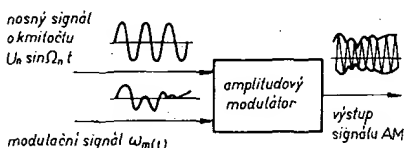
Druhy modulace

Orientaci v problematice konstrukce rozhlasových přijímačů usnadňuje alespoň minimální teoretický přehled principů a vlastností základních modulačních metod. Protože vím, že tato stránka věci zpravidla mezi většinou amatérů nebývá zvláště oblíbená, věnuji se pouze skutečně podstatným problémům.

Modulace amplitudová – AM

Je to nejstarší a dosud neužívanější modulační metoda, uplatňující se především v rozhlasových pásmech KV, SV, DV. Již z označení je na první pohled patrné, že při amplitudové modulaci ovlivňuje modulační signál okamžitou amplitudu přenášeného rozhlasového signálu.

Amplitudový modulátor je v podstatě



Obr. 1. Znázornění činnosti amplitudového modulátoru

obvod se dvěma vstupy a jedním výstupem (obr. 1). Na jeden ze vstupů modulátoru se přivádí signál stabilního nosného harmonického průběhu $u_n = U_n \sin \Omega_n t$ o konstantní amplitudě. Na druhý, modulační vstup je pak přiváděn vlastní modulační signál u_m , jehož časový průběh může mít nejrůznější charakter. Pro názornost uvažujeme nejprve jako modulační signál stejnosměrné napětí. Pak může být základní schéma amplitudového modulátoru zjednodušeno podle obr. 2a. Modulační funkci zde přebírá „dělicí funkce“ potenciometru P. Nulové úrovní modulačního ss napětí odpovídá střední poloha běžce modulačního potenciometru. Špičková amplituda výstupního signálu modulátoru je za této situace rovna $U_n/2$ (obr. 2b). Kladné polaritě modulačního napětí (pozitivní amplitudová modulace) odpovídá v našem příkladu pohyb běžce potenciometru k hornímu vývodu a naopak.

Z obr. 2b vidíme, že v závislosti na amplitudě a polaritě modulačního ss napětí (poloze běžce potenciometru) mohou nastat dvě extrémní situace:

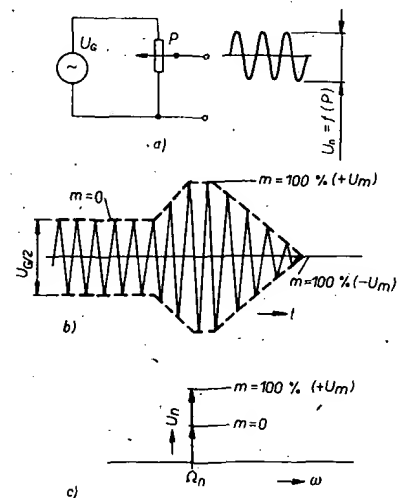
- při poloze běžce v horní krajní poloze je amplituda výstupního signálu rovna právě U_n , tj. je dvojnásobkem výstupní úrovně modulátoru při nulové modulační úrovni;
- při poloze běžce potenciometru ve spodní krajní poloze výstupní signál modulátoru právě zaniká, je nulový.

To jsou teoretické meze hloubky modulace (kterou si definujeme později), využí-

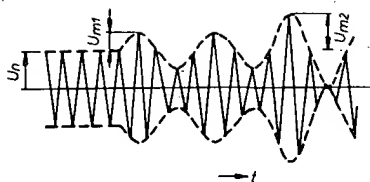
telné k lineárnímu, proporcionálnímu přenosu analogových signálů. Z praktických důvodů se ovšem v rozhlasové technice používá podstatně menší mezni hloubka.

Náš příklad jasně ukazuje základní podstatu AM – rozkmit špiček amplitud modulačního signálu, který můžeme v časovém rozvoji sledovat např. osciloskopem na běžci modulačního potenciometru, je proporcionální úrovni a polaritě modulačního signálu. Při modulaci stejnosměrným signálem je na výstupu modulátoru signál jediného diskretního kmitočtu, rovného nosnému kmitočtu Ω_n . O tom se můžeme přesvědčit např. zapojením kmitočtového (spektrálního) analyzátoru na běžec potenciometru (obr. 2). Amplituda signálu nosného kmitočtu na výstupu modulátoru se mění podle úrovně a polaritě modulačního napětí v mezích 0 až $U_n/2$ až U_n (obr. 2c).

Při proměnném modulačním napětí je však situace v obvodu modulátoru zcela odlišná. To je právě případ amplitudové modulace přirozeným akustickým signálem (hudba, řeč), který má náhodný, neperiodický charakter. Náhodně se mění jak jeho okamžitá amplituda v časovém, tak spektrum v kmitočtovém měřítku. Modulaci takovým signálem odpovídají v náhradním schématu (obr. 2a) různé odchyl-



Obr. 2. a) Státické náhradní schéma amplitudového modulátoru (odchylka běžce P od střední polohy odpovídá modulačnímu napětí $\pm U_m$); b) časový rozvoj mezních výstupních napětí U_n při pomalých změnách polohy běžce P. Nosný signál je aproximován signálem trojúhelníkovitého průběhu; c) stejná situace jako na obr. b, znázornění v kmitočtové rovině



Obr. 3. Časový rozvoj signálu AM při modulaci napětím sinusového průběhu a při různé modulační hloubce (0,50 a 100 %)

ky polohy běžce modulačního potenciometru od středu.

Pro přehlednost popíši situaci při modulaci periodickým signálem sinusového průběhu (obr. 3), umožňující zvlášť postihnout vliv amplitudy i kmitočtu modulačního signálu $u_m = U_m \sin \omega_m t$ na amplitudově modulovaný vř signál. Zavedme si nyní dva základní pojmy, které by již měly být vcelku jasné:

a. **Modulační obálka.** Jako modulační obálku označujeme pomyslnou spojnicí všech „koncových bodů“ (stejně polarity) amplitudově modulovaného signálu.

b. **Hloubka modulační** – m je funkci poměru amplitud, popř. modulačních obálek signálu při určitém stupni modulační a při modulační nulové. Vzhledem k nezbytnému požadavku linearit modulační charakteristiky může být podle obr. 3 definována jako

$$m [\%] = \frac{U_m}{U_n} \cdot 100$$

Je zřejmé, že úroveň modulačního signálu odpovídá hloubce modulační, jeho kmitočtu kmitočet modulační obálky.

Budeme-li sledovat modulovaný signál v kmitočtovém měřítku (připojíme-li na výstup modulatoru spektrální analyzátor), nezjistíme jediný výstupní kmitočet jako na obr. 2c, ale hned kmitočty tři. Příčinu objasní jednoduchý výpočet.

Okamžitá hodnota amplitudově modulovaného signálu v libovolném okamžiku t je rovna

$$u_{AM} = U_{max} \sin \Omega_n t$$

považujeme-li za U_{max} vrcholovou hodnotu stejného signálu. Ta se však (jak vyplývá i z obr. 3) mění s průběhem modulační obálky. Je úměrná vztahu

$$U_{max} = U_n + U_m \sin \omega_m t$$

Zavedeme-li za $U_m = m U_n$, lze psát

$$U_{max} = U_n (1 + m \sin \omega_m t)$$

a proto

$$u_{AM} = U_n (1 + m \sin \omega_m t) \sin \Omega_n t = U_n (\sin \Omega_n t + m \sin \omega_m t \sin \Omega_n t)$$

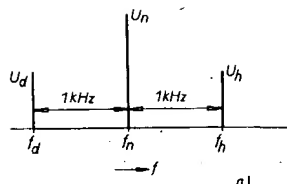
Stačí již pouze dosadit za $\omega_m = 2\pi f_m$, $\Omega_n = 2\pi f_n$, aby po úpravě vznikl přehledný výraz

$$u_{AM} = U_n \left[\sin 2\pi f_n t + \frac{m}{2} \cos 2\pi (f_n - f_m) t + \frac{m}{2} \cos 2\pi (f_n + f_m) t \right]$$

graficky znázorněný na obr. 4a. Vidíme, že při klasické amplitudově modulační nosného signálu sinusovým signálem obsahuje výsledný modulovaný signál tři základní složky:

a) nosný signál o kmitočtu f_n s amplitudou U_n ,

b) dolní postranní signál o kmitočtu $f_d = (f_n - f_m)$ a amplitudě $U_n \frac{m}{2}$,

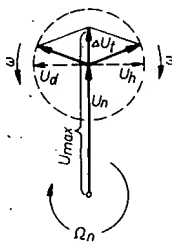


Obr. 4. a) Kmitočtový rozvoj signálu AM při modulaci sinusovým signálem o $f_m = 1$ kHz a hloubce modulační $m = 100$ %; b) úplné kmitočtové spektrum vysílače AM pro rozhlasové účely

c) horní postranní signál o kmitočtu $f_h = (f_n + f_m)$ a amplitudě

$$U_n \frac{m}{2}$$

Se změnou modulačního kmitočtu se mění kmitočtový odstup f_d, f_h od nosného kmitočtu f_n , se změnou úrovně modulačního signálu (tj. s hloubkou modulační) se mění amplitudy signálů postranních kmitočtů.



Obr. 5. Vektorový diagram signálu AM

Rovnici i obr. 4a lze názorně postihnout vektorovým součtem všech tří složek modulovaného signálu (obr. 5). Signály postranních kmitočtů zde chápeme jako vektory, rotující vůči koncovému bodu základního vektoru nosného kmitočtu Ω_n . Pro čas t_0 jsou oba vektory ω_d, ω_h na Ω_n kolmé a vzájemně opačné. Jejich vliv na amplitudu signálu se tedy právě ruší. V každém jiném okamžiku, kdy $t = t_0$, vzniká vektorovým součtem u_d, u_h , rotujících proti sobě vzájemně opačnými rychlostmi, superpozici složka Δu , ovlivňující jak špičkovou, tak okamžitou hodnotu výstupního modulovaného signálu.

Z rozboru vyplývá, že pro přenos určitého modulačního signálu je nutná i určitá šířka přenosového pásma, souměrného vůči f_n . Při modulaci přirozeným akustickým signálem je ovšem složitější i kmitočtové spektrum signálu AM. Postranní kmitočty z obr. 4a přecházejí v postranní pásma, obr. 4b. Vzhledem k množství vysílačů, sdílejících jednotlivá rozhlasová pásma, bylo nutno omezit šířku jejich přenosových kanálů. Podle norem je odstup sousedních vysílačů na rozsahu SV 9 kHz, což znamená, že mezní přenášený kmitočet je při šířce pásma $B = 9$ kHz nejvýše $B/2 = 4,5$ kHz. To je ovšem pro jakostní přenos hudebního signálu málo. Další podstatnou nevýhodou klasické amplitudové modulační je omezená dynamika přenášeného signálu a malá odolnost přenosové cesty vůči průmyslovému rušení. Vzhledem k omezení hloubky modu-

lace $m_{max} < 100$ % a vlivu nejrůznějších rušivých signálů lze jen stěží v praxi dosáhnout přenosové dynamiky větší než 25 dB.

Na druhé straně je ovšem amplitudová modulační v té formě, jak se používá k rozhlasovým účelům, vcelku vhodným kompromisem mezi požadavky na kmitočtovou šířku přenosového pásma a složitost přijímačů. Je-li v místě příjmu dostatečný signál, vyhovuje AM dobře průměrným nárokům.

Modulační kmitočtová (frekvenční) – FM

Pro jakostní přenos akustických a zvláště hudebních signálů je modulační AM nevhodná. Pokud jde o přenášené nf pásmo, mohlo by být samozřejmě zvětšeno rozšířením přenosového kanálu. Vezmeme-li však v úvahu mezní nf kmitočet např. $f_m = 15$ kHz, bylo by již potřebné přenosové pásmo $B = 30$ kHz. Při tak velké šířce pásma by se do rozsahu SV „vešlo“ jen málo vysílačů a kromě toho by se již také více uplatnily šumové a rušivé složky v signálu na přijímací straně. Navíc tento postup neřeší základní nevýhodu přenosové trasy AM, tj. nevhodující dynamiku (poměr mezní a minimální amplitudy přeneseného akustického signálu, při kterém se ještě ztlačně neuplatní vlivy, zhoršující jakost konečného akustického vjemu). Při hledání jakostnějšího způsobu modulační bylo jasné, že bude vyžadovat větší šířku pásma – jediné místo pro nový typ rozhlasového vysílání bylo v pásmech VKV a UKV. Kritéria na vhodnou modulační metodu vyplývala z nedostatků modulační AM a z technických možností doby. Jako vítěz vyšla z řady různých řešení modulační kmitočtová.

Již z označení vyplývá, že u této modulační metody je modulačním signálem ovlivňován okamžitý kmitočet radiového signálu, jehož špičková amplituda naopak zůstává konstantní.

Při nulové úrovni modulačního signálu má výstupní signál kmitočtového modulatoru jediný, diskrétní nosný kmitočet Ω_n . Za předpokladu, že bychom modulační vstup opět ovládali ss napětím, byl by produktem modulatoru i nadále jediný kmitočet Ω , jehož velikost by se vůči Ω_n měnila lineárně vzhledem k polaritě a velikosti ovládacího napětí. Tato zjednodušená úvaha zavádí důležitý pojem – kmitočtový zdvih $\Delta \Omega_n$. Platí,

$$\Delta \Omega_n = k \Delta U_m$$

tj. kmitočtový zdvih je výlučně funkcí modulační úrovně a nezávisí na modulačním kmitočtu. Kmitočtovým zdvihem je tedy interpretována hlasitost přenášeného akustického signálu.

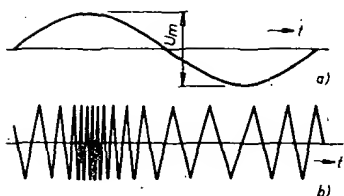
Uvažujeme dále pro jednoduchost opět modulační sinusovým signálem. Jak vidíme z názorného obr. 6, je kmitočet Ω signálu na výstupu modulatoru periodicky ovlivňován. Lze psát

$$\Omega = \Omega_n + \Delta \Omega_n \cos \omega_m t$$

Vyjádříme-li okamžitý kmitočtově modulovaný signál

$$u_{FM} = U_n \sin \varphi$$

přičemž φ považujeme za časově závislou



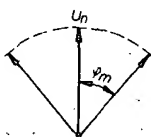
Obr. 6. a) Modulační signál sinusového průběhu; b) záměrně přehnaný odpovídající časový průběh modulovaného signálu FM. Mezní kmitočtový zdvih je úměrný amplitudě U_m počet kmitočtových změn za časovou jednotku modulačnímu kmitočtu f_m

funkci, vyplývající z definice kruhového kmitočtu $\Omega = d\varphi/dt$, lze po substituci a integraci psát

$$\varphi = \Omega_n t + \frac{\Delta\Omega_n}{\omega_m} \sin \omega_m t;$$

$$u_{FM} = U_n \sin \left(\Omega_n t + \frac{\Delta\Omega_n}{\omega_m} \sin \omega_m t \right).$$

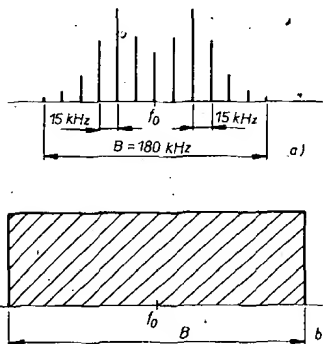
Graficky lze sinusovým signálem kmitočtově modulovaný signál z hořejší rovnice znázornit jako vektor o konstantní amplitudě U_n , kmitající kolem střední polohy s úhlovou rychlostí ω_m (obr. 7). Mezní



Obr. 7. Vektorový diagram signálu FM. Modulační úhel φ je úměrný modulačnímu indexu K

úhlová odchylka $\Delta\Omega_n/\omega_m$ se nazývá modulační index K a je vlastně nejdůležitější definicí kmitočtové modulovaného signálu. Z rovnice i z obr. 7 vidíme, že index K interpretuje „hloubku modulační“ pro určitý kmitočtový zdvih $\Delta\Omega_n$ a kmitočtovou modulační signálu ω_m .

Zůstaňme ještě u modulační sinusovým signálem a podívejme se, jak vypadá příslušné spektrum FM v kmitočtové rovině. Jeho typický charakter pro určitý modulační index je na obr. 8. Ve srovnání s obdobným příkladem pro signál AM (obr. 4) vidíme, že postranních kmitočtů



Obr. 8. a) Spektrum signálu FM pro $f_m = 15$ kHz a $K=3$; b) šířka přenosového pásma pro signál FM je funkcí mezního f_m indexu K a přípustného zkreslení

vzniká při kmitočtové modulaci mnohem více. Jejich vzájemný základní odstup je roven modulačnímu kmitočtu. Počet, poloha i amplitudy jednotlivých spektrálních čar se mění s indexem K , tj. s úrovní a kmitočtem modulačního signálu. S nimi se mění také amplituda základního, nosného signálu U_n . Při modulaci přirozeným akustickým signálem přecházejí opět jednotlivé postranní kmitočty v postranní kmitočtová pásma, obr. 8b.

Šířka kmitočtového pásma přijímače FM by při prioritě požadavku minimálního zkreslení signálu měla být volena tak, aby zaručovala dokonalý přenos všech postranních spektrálních čar modulovaného signálu FM, které ještě mohou ovlivnit jak kmitočtový útlum, tak zkreslení. Amplitudy spektrálních složek signálu FM lze určovat tzv. Besselovými funkcemi. V praxi se běžně užívá tabulek nebo grafů, v nichž jsou již hodnoty Besselových funkcí nebo přímo amplitudy jednotlivých spektrálních složek udávány v poměrném tvaru jako funkce modulačního indexu. Například z tabulky 11-1 lze stanovit poměrné amplitudy spektrálních čar k tého řádu vůči amplitudě základní nosné U_n (bez modulační) pro libovolný harmonický modulační kmitočtový f_m a požadovaný kmitočtový zdvih Δf_n .

Stanovme takto pro orientaci vhodnou šířku pásma mf zesilovače FM v monofonním přijímači:

- a) pro normu OIRT, tj. pro mezní kmitočtový zdvih ± 50 kHz a mezní modulační kmitočtový $f_{m \max} = 15$ kHz,
- b) pro normu CCIR, tj. $\Delta f_{n \max} = \pm 75$ kHz, $f_{m \max} = 15$ kHz.

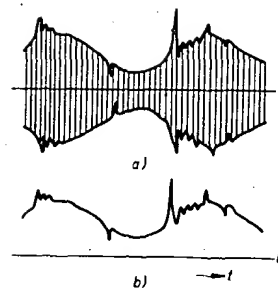
V obou případech budeme současně uvažovat přijímače dvou různých kvalitativních tříd, v prvním přiblížení vzájemně odlišených tak, že u méně kvalitního požadujeme přenos všech složek spektra signálu FM o amplitudě větší než 5 %, u jakostního o amplitudě větší než 1 % U_n . Nejprve určíme modulační indexy obou norem pro mezní kmitočtový zdvih i modulační kmitočtový; $K_{OIRT} = 50/15 = 3,3$, $K_{CCIR} = 75/15 = 5$. Protože vyšší modulační indexy jsou ve zmíněné tabulce uváděny pouze celočíselně, volíme místo $K = 3,3$ $K = 4$. Vzhledem k této rezervě lze zjistit, že pro normu OIRT je v případě $B_5 \%$ nutno přenést všechny složky až po spektrální čaru pátého, pro $B_1 \%$ až po čaru šestého řádu. U normy CCIR s vyšším modulačním indexem odpovídá šířka pásma $B_5 \%$ potřeba přenosu složek sedmého a pro $B_1 \%$ osmého řádu. Vzhledem k symetrii kmitočtového zdvihu bude šířka přenosového pásma $B = 2Kf_m$. Vypočteno pro normu OIRT

$$\begin{aligned} B_{5 \%, OIRT} &= 2 \cdot 4 \cdot 15 \text{ kHz} = 120 \text{ kHz}, \\ B_{1 \%, OIRT} &= 2 \cdot 4 \cdot 15 \text{ kHz} = 180 \text{ kHz}, \end{aligned}$$

pro normu CCIR

$$\begin{aligned} B_{5 \%, CCIR} &= 2 \cdot 5 \cdot 15 \text{ kHz} = 150 \text{ kHz}, \\ B_{1 \%, CCIR} &= 2 \cdot 5 \cdot 15 \text{ kHz} = 240 \text{ kHz}. \end{aligned}$$

Vidíme názorně, jakou významnou roli při stanovení šířky přenosového pásma hraje mezní přípustný kmitočtový zdvih soustavy. Je ovšem nutno hned zdůraznit, že užitá kritéria jsou čistě teoretická a nerepresentují šumové poměry reálného přijímače ani amplitudové omezení signálu FM. Vypočítané údaje proto nepovažujeme za obvyklé meze poklesu mf charakteristiky o 3 dB, ale naopak za takovou šířku pásma, při jejímž překročení již útlumová charakteristika může a dokonce z hlediska funkce mf zesilovače/omezovače musí mít velký útlum. To v praxi znamená, že z kompromisních důvodů se na vypočítané šířkách pásma ($B_5 \%$, $B_1 \%$), kde jsou

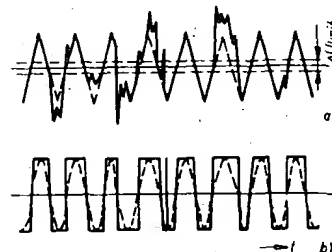


Obr. 9. a) Signál AM znehodnocený rušivým impulsním signálem; b) odpovídající nf signál na výstupu amplitudového detektoru

již amplitudy vyšších spektrálních složek malé, připouští určitý, často značný útlum. Za důležitější parametry se považuje jednak strmost boků mf charakteristiky a zvláště u stereofonních přijímačů také průběh skupinového zpoždění.

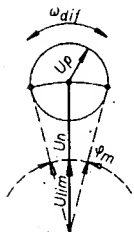
Všimněme si nyní blíže právě odolnosti signálu FM vůči vnějším rušivým vlivům. K tomu lze s výhodou užít vzájemného srovnání signálů AM a FM. U obou nutně, vlivem přenosu a zpracování, bude přenášená informace vždy do jisté míry zkreslena. Míra zkreslení demodulovaného signálu je u ideálního přijímače AM přímo úměrná poměru amplitud užitečného a parazitního signálu (obr. 9). Pro jakostní, bezporuchový příjem je proto v pásmu AM potřebná velká intenzita pole signálu v místě příjmu. Protože navíc rozsahy SV a DV leží v kmitočtovém spektru nejrušnějších zdrojů rušení, lze tento požadavek splnit prakticky jen při poslechu nepříliš vzdálených vysílacích velkého výkonu.

Požadavky na výkony vysílaců FM jsou podstatně mírnější. Vysílaný signál má na rozdíl od signálu AM konstantní amplitudu. Parazitní amplitudová modulační v pravém slova smyslu, k níž vlivem přenosové cesty dochází stejně jako v předchozím případě, proto může být na straně přijímače účinně eliminována amplitudovým omezočem (obr. 10a). Má-li užiteč-



Obr. 10. a) Nemodulovaný signál FM s rušivou impulsní superpozicí na vstupu omezovače; b) ačkoli omezovač odstraní rušivé amplitudové impulsy, signál je parazitně fázově a kmitočtově modulován

ný signál na vstupu omezovače dostatečnou úroveň, větší než U_{krit} , nemůže být jeho rozkmit na vstupu kmitočtového detektoru vlivem superponovaného signálu rušivého překročen (obr. 10b). Vidíme však, že rušivé signály nejrušnějšího charakteru (včetně vf šumu) současně působí také parazitní fázovou modulaci okamžitého průběhu užitečného signálu, která již omezovačem být odstraněna nemůže. Jak dále odvodíme, vliv rušivých signálů na kvalitu užitečného demodulovaného signálu je jednak funkcí poměru jejich úrovní (odstupu), jednak velikosti kmitočtového zdvihu užitečného signálu.



Obr. 11. K vlivu parazitní kmitočtové modulace na jakost detekovaného nf signálu (čárkovaně zakreslený oblouk odpovídá prahové úrovni omezovače amplitudy)

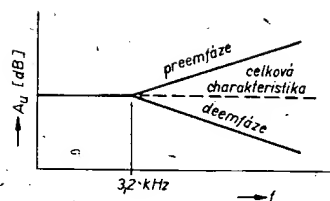
Pro zjednodušení předpokládáme na vstupu amplitudového omezovače dva nemodulované sinusové signály, užitečný Ω_n a parazitní Ω_p s praktickým odstupem $U_n \gg U_p$. Označme si kmitočtový rozdíl $\Omega_n - \Omega_p = \omega_{dif}$ a poměr $U_n/U_p = P$. Koncový bod superpozice obou vstupních signálů se pohybuje po kružnici (obr. 11). Nežádoucí amplitudová modulace je odstraněna omezovačem, viz konstantní amplituda U_{om} . Okamžitá fáze vstupního i omezeného signálu však kmitá vůči základní poloze φ_0 , přičemž rychlost změn vznikající fázové odchylky je úměrná rozdílovému kmitočtu ω_{dif} , mezní hodnota odchylky poměru P . Srovnáme-li tuto situaci s obr. 7 vidíme, že vzniká parazitní kmitočtová modulace, odpovídající modulaci sinusovým signálem se zdvihem $\Delta\Omega_r = \omega_{dif}/P$.

Rušivé signály (včetně šumů) ovšem nemají periodický časový průběh. Důsledkem jejich uplatnění jsou proto rušivá, hluková napětí náhodného charakteru na výstupu detektoru FM. Přesto uvažujeme i nadále harmonický průběh parazitního signálu Ω_p , ale užitečný signál tentokrát kmitočtově modulovaný se zdvihem $\Delta\Omega_n$. Vzájemný odstup užitečného a parazitního nf signálu na výstupu detektoru FM pak bude zhruba úměrný

$$\frac{U_s}{U_p} \sim \frac{\Delta\Omega_n}{\Delta\Omega_r} = \frac{\Delta\Omega_n}{\omega_{dif}} \cdot \frac{U_n}{U_p},$$

tj. tím větší, čím větší bude odstup užitečného a rušivého signálu na vstupu amplitudového omezovače a čím větší bude užitečný zdvih $\Delta\Omega_n$. Z rovnice vyplývá hlavní důvod pro volbu velkého mezního kmitočtového zdvihu $\Delta\Omega_n$, charakteristického rysu jakostní širokopásmové kmitočtové modulace, vyžadující několikanásobně větší šířku přenosového pásma, než je mezní modulační kmitočet (15 kHz). Čím širší bude přenosová šířka pásma (samozřejmě důsledně využívaná), tím větší může být poměr $\Delta\Omega_n/\omega_{dif}$, tedy také odstup nf signálu vůči parazitním produktům na výstupu kmitočtového demodulátoru.

Z praxe víme, že při určité úrovni hlukového pozadí hudebního signálu se zvláště v tichých pasážích velmi nepříjemně uplatňují nf šumy, pokrývající široké kmitočtové spektrum od asi 4 kHz výše. K dalšímu zlepšení kvality reprodukováného signálu se u rozhlasové FM užívá na straně vysílající úrovněového, kmitočtové závislého zdůraznění tohoto pásma, tzv. preemfáze. Na straně přijímače je naopak tato kmitočtová oblast nf pásma zpětně potlačována obvodem deemfáze. Při vzájemně dokonale inverzních přenosových charakteristikách obou funkcí zůstává celková útlumová charakteristika přenosové trasy nedotčena (obr. 12). Prakticky zadarmo se tím dosáhne lepšího odstupů signál/šum a dále se potlačí parazitní produkty detektoru v kritické kmitočtové oblasti. Všechny nežádoucí produkty de-



Obr. 12. Součinnost kmitočtové závislých korekčních členů na vysílací a přijímači straně přenosové cesty FM

tektoru jsou potlačovány podle průběhu deemfázové charakteristiky přijímače. Jak preemfázové, tak deemfázové korekční obvody mají charakter jednoduchých členů RC 1. řádu s časovou konstantou $\tau = 50 \mu s$, tj. kmitočtem zlomu $f_k = 3200 \text{ Hz}$.

Vlastnosti širokopásmové kmitočtové modulace, tedy modulace s velkým mezním kmitočtovým zdvihem $\Delta\Omega_n$ jsou mimořádně výhodné také z hlediska možného dosažení velké dynamiky přenosu akustického signálu a v neposlední řadě i zachování jeho velmi dobré linearity, tedy minimálního tvarového zkreslení.

U AM je z tohoto hlediska rozhodujícím kritériem přípustná mezní použitelná hloubka modulace, která z hlediska nezbytného zachování kontinuity vř nosného signálu musí být mnohem menší než 100 %. Zároveň však nelze považovat za reálné využití menších hloubek modulace než několik %, především pro vliv odstupů rušivých signálů a šumu na okamžitou úroveň modulační obálky signálu na straně přijímače. I když uvažíme v praxi nereálný poměr $m_{max}/m_{min} = 95\%/5\% = 19$, bude mezní dosažitelná dynamika rovna přibližně $20 \log 19 \approx 25 \text{ dB}$.

U kmitočtové modulace se nemění amplituda, ale kmitočet signálu. Při mezním zdvihu $\Delta f_n = 50 \text{ kHz}$ lze počítat s využitelnou „hloubkou modulace“ $\Delta f_{n,max}/\Delta f_{n,min}$ v rozsahu větším než dva řády a tedy i s dynamikou reprodukováného signálu větší než 40 dB.

K obdobným výsledkům docházíme i při srovnávání zkreslení demodulovaných signálů. U amplitudových detektorů běžného typu (diodových) závisí zkreslení výstupního nf signálu na hloubce modulace. Jak dále poznáme, je zkreslení při mezních užívaných velikostech m několik procent. Jsou sice známy a mnohdy se také užívají detektory lineární, jejich užití je však sporné vzhledem k praktické nemožnosti dokonale odstranit vliv regulace zisku vř stupňů na průběh modulační obálky signálu. Jakostní přijímače FM naproti tomu dosahují zkreslení detekovaného signálu menšího než 1 %.

Stereofonní rozhlasový signál

I při množství článků, věnovaných konstrukci stereofonních dekoderů atd. se domnívám, že řada konstruktérů, kteří se o tuto problematiku chtějí zajímat hlouběji, nenachází na mnohé problémy odpověď proto, že jsou opomíjeny teoretické aspekty tvorby a vlastností zakódovaného stereofonního signálu. V našem případě však jejich stručný rozbor vhodně navazuje na předchozí přehled obou základních modulačních metod.

Zdůrazníme hned v úvodu, že při tvorbě modulačního stereofonního signálu se jedná o vhodnou formu zakódování nf signálů dvou kanálů (L, P) do signálu jediného, opět na nf úrovni. Tento signál s poměrně složitým časovým průměrem i kmitočtovým spektrem pak působí na kmitočtový modulátor vysíláče FM obdobně, jako jednoduchý modulační signál u vysíláči monofonního.

Z požadavku slučitelnosti (možnost přijímat „stereo“ signál na monofonní přijímač) vyplývá, že zakódovaný stereofonní signál musí vždy obsahovat monofonní modulační složku. Tento signál se označuje jako základní (master – M), podle způsobu tvorby ($M = L + P$) také jako součtový.

Aby byla v zakódovaném signálu obsažena i nezbytná stereofonní informace, je signál M doplňován dalším, doplňkovým (slave – S) signálem, označovaným také jako rozdílový ($S = L - P$).

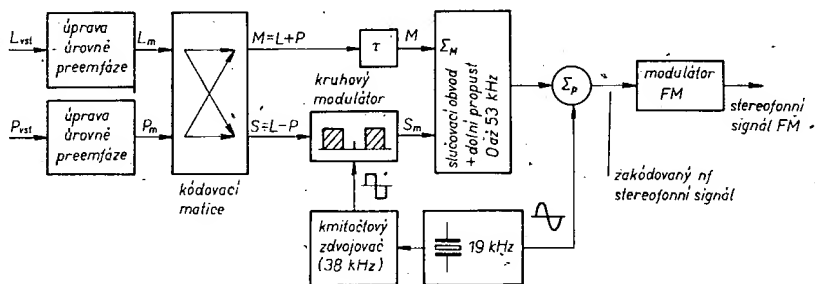
Vidíme, že ani jeden ze signálů M, S v zakódovaném stereofonním signálu sám o sobě informaci o skutečném stereofonním efektu přímo nenese. Mono-fonní přijímač využívá pouze součtové složky M, která je obdobou běžného monofonního modulačního signálu. Na rozdílovou složku S monofonní přijímač nereaguje.

Dekoder stereofonního přijímače rekonstruuje oba požadované signály L, P ze zakódovaných signálů M, S v principu opačným způsobem, než tomu bylo na kódovací straně

$$L = M + S, \quad P = M - S.$$

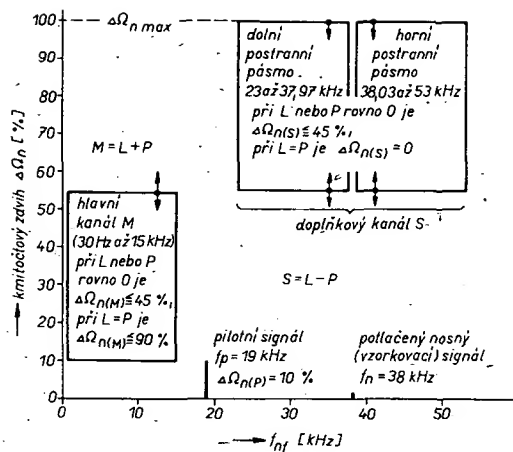
Charakteristickou vlastností každé kódovací soustavy je konkrétní způsob sloučení obou signálů M, S a dalších signálů pomocných do signálu jediného.

U nás a v celé Evropě s výjimkou SSSR se užívá metody, založené na bázi tzv. časového multiplexu s pilotním signálem. Princip vzniku si nejlépe ukážeme na blokovém schématu dnes již neužívaného maticového kodéru (obr. 13). Vstupní nf stereofonní signály L, P přicházejí po úpravě úrovní a běžné preemfázi na tzv.



Obr. 13. Zjednodušené blokové schéma maticového stereofonního kodéru

Obr. 14. Kmitočtové rozložení a toleranční pole mezních zdvihů jednotlivých složek úplného zakódovaného stereofonního signálu (obrázek platí pro $U_{Lmax}=U_{Pmax}$)



maticový obvod, kde se jejich lineární kombinací vytvoří základní kódovací signály M, S. Signál M odpovídá běžnému monofonnímu modulačnímu signálu. Doplnkový signál S musí být před společným zavedením na modulátor vhodně upraven tak, aby:

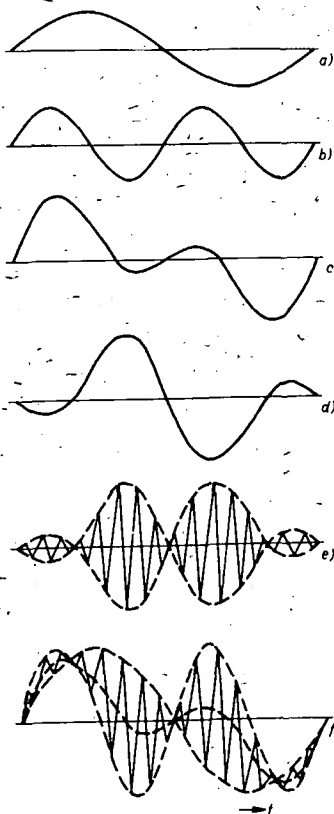
- minimálně ovlivňoval následné spektrum signálu M, tím i jeho zkreslení a přeslechy na straně přijímače,
- sám byl obdobně co nejméně ovlivňován signálem M,
- oba signály za nejrůznějších vzájemných kombinací nepůsobily překročení mezního přípustného zdvihu Δf_{nmax} kmitočtového modulatoru,
- jakost stereofonního signálu (kmitočtové pásmo, dynamika, odolnost vůči šumu a rušení...), dekódovaného na přijímací straně, byla co největší.

Tyto požadavky splňuje maticový kódér pouze částečně. Doplnkový signál S se přivádí jako modulační na nf amplitudový modulator (např. kruhový) s potlačeným nosným signálem kmitočtu 38 kHz. Důvod k volbě 38 kHz vyplývá z obr. 14. Vidíme, že modulaci dochází ke kmitočtové transpozici obou postranních pásem modulovaného signálu S_m ($f_{min} = 23$ kHz, $f_{max} = 53$ kHz) nad horní mezní kmitočet (15 kHz) součtového signálu M s poměrně širokým (a užitečným) vzájemným odstupem 7 kHz. Rozložení kmitočtových spekter (obr. 14) vyplývá ze striktního omezení nf pásma obou vstupních signálů L, P v rozsahu 30 Hz až 15 kHz. Signál M i obě postranní pásma signálu S_m se lineárně slučují v obvodu Σ_m , čímž je vytvořena podstatná část zakódovaného stereofonního nf signálu. Tato směs se pro potřeby dekódoru stereofonního přijímače pouze doplňuje pilotním signálem harmonického průběhu (19 kHz), nacházejícím se právě v přibližném středu mezery 7 kHz.

Představu o kódovací metodě i o vzniku zakódovaného stereofonního modulačního signálu upřesňuje obr. 15, znázorňující postup zpracování dvou kmitočtově i fázově synchronních vstupních signálů L, P sinusového průběhu o shodné amplitudě a oktávním kmitočtovém poměru $f_L = f_P/2$. Signály jsou na obr. 15a, b. Výstupní signály M, S, vzniklé lineární kombinací v poměru 1:1, jsou na obr. 15c, d. Výstupní signál S_m amplitudového modulatoru s úplně potlačeným nosným signálem je na obr. 15e. Tento signál má nulovou stejnosměrnou složku. Lineární superpozice signálů M a S_m v součtovém obvodu Σ_m způsobí, že střední hodnota signálu S_m (vlastně jeho okamžitá ss složka) sleduje přesně průběh základního

signálu M, obr. 15f. Po doplnění posledního signálu pilotním signálem, na obr. 15 již pro přehlednost nezakresleným, je kódovací proces ukončen, signál může být přiveden na vstup kmitočtového modulatoru vysílače.

Zbývá si říci, proč se vůbec používá pilotní signál. Důvodem je nutnost obnovit nosný signál 38 kHz na straně dekódoru stereofonního přijímače. Pak je logické ptát se, proč je nosná 38 kHz potlačována



Obr. 15. Časové průběhy základních signálů maticového kódéru při sinusových modulačních vstupech $U_L=U_P$, $f_L=f_P/2$: a) modulační signál L, b) modulační signál P, c) hlavní, součtový signál M na výstupu kódovací matice ($M=L+P$), d) doplnkový, rozdílový signál S na výstupu kódovací matice ($S=L-P$), e) časový průběh a modulační obálka signálu S_m na výstupu nf amplitudového (kruhového) modulatoru s potlačenou nosnou 38 kHz. Při nulové úrovni modulačního signálu S má nulovou úroveň i modulovaný signál S_m , f) zakódovaný nf stereofonní signál (bez pilotního signálu) na výstupu slučovacího obvodu Σ_m . Modulační obálka signálu S_m z obr. e) je rozložena souměrně vůči průběhu základního signálu M

a když už, proč úplně (nosná 38 kHz je na kódovací straně potlačena tak, aby její vliv na kmitočtový zdvih vysílače byl menší než 1 % Δf_{nmax}). Pilotní signál se naproti tomu vysílá s amplitudou, působící zdvih 8 až 10 % z Δf_{nmax} .

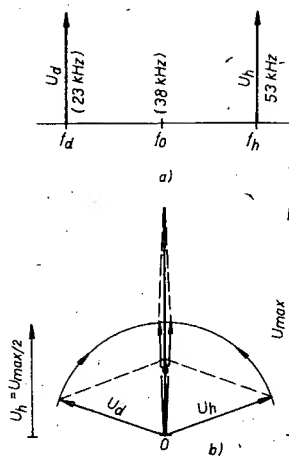
Ze základní teorie AM víme, že amplituda nosné je konstantní (obr. 4) a vůči amplitudě postranních pásem velká, i při modulaci 100% je ještě stále rovna dvojnásobku amplitudy postranních pásem. Jsou proto dva zásadní důvody k jejímu potlačení. Za prvé by sama o sobě působila trvalý mezní kmitočtový zdvih modulatoru FM, za druhé by byla příčinou vzniku intenzivního, trvalého a nemaskovaného rušení obou signálů M, S (vznik rušivých spekter). Připustíme-li tedy nutnost potlačit nosnou 38 kHz, je jasné, že v dekódoru musí být opět obnovována a to s vysokou kvalitou i stabilitou nejen z kmitočtového, ale i fázového hlediska. Malá vzájemná kmitočtová mezera mezi oběma postranními pásmy, vyplývající z přenosu nízkých modulačních kmitočtů ($\Delta f_p = 2.30$ Hz = 60 Hz), obdobné řešení v praxi znemožňuje, a to i při užití smyčky AFS s malou šumovou šířkou. Právě proto využívá kódovací princip k přenosu referenční fázové informace pilotního signálu 19 kHz = 38 kHz/2, souhlasného s nosnou co do kmitočtu i fáze a využívajícího „hluchého“ rozdílového intervalu 7 kHz.

Z pasáží, věnovaných FM víme, že mezní kmitočtový zdvih Δf_{nmax} je u normy OIRT ± 50 kHz. U normy CCIR je větší a to ± 75 kHz. Tyto zdvihy nesmí být pochopitelně překročeny ani při modulaci vysílače stereofonním signálem. Protože se při modulaci přirozeným akustickým stereofonním signálem náhodně mění amplitudy signálů L, P i jejich vzájemný poměr, mění se stejně náhodně i modulační úroveň signálů M, S a jim odpovídající okamžité zdvihy kmitočtově modulovaného signálu vysílače.

Z principu vzniku staticky vyváženého stereofonního signálu i jeho monofonního ekvivalentu M a stereofonního doplnku S lze odvodit, že oba modulační signály M a S_m se mohou za všech okolností na okamžitém zdvihu Δf_n podílet tak, aby nepřesáhli určitou zvolenou mez, což si lze poměrně názorně ukázat na obr. 15f, předpokládáme-li, že odpovídá právě mezím vstupních signálů, tj. U_{Lmax} , U_{Pmax} . Vidíme, že má-li monofonní signál M i jemu odpovídající ss složka zakódovaného signálu na obr. 15f právě největší amplitudu, blíží se amplituda doplnkového signálu S a jí odpovídající modulační obálka zakódovaného signálu na obr. 15f nule. Naopak, při minimální úrovni monofonního signálu dosahuje amplituda signálu doplnkového a tedy i rozkmit obálky zakódovaného signálu největšího rozkmitu. V obou případech je však mezní rozkmit působený vzájemnou součinností obou signálů M, S_m stejný. Stejný bude proto i špičkový kmitočtový zdvih vysílače.

Podle naší stereofonní normy je mez kmitočtového zdvihu Δf_n , jež může být způsobena slučitelným signálem M, rovná 90 % mezního kmitočtového zdvihu při přenosu monofonního signálu. Stejný mezní zdvih odpovídá doplnkovému signálu S. Zbytek, 10 %, odpovídá špičkovému zdvihu, působenému pilotním signálem. Všechny uvedené signály se na celkovém kmitočtovém zdvihu podílejí podle obr. 14.

Při orientačním náhledu na charakteristiku kmitočtově modulovaného stereofonního signálu si stačí vzpomenout na význam modulačního koeficientu K pro odolnost signálu vůči parazitním detekčním produktům. Součtový signál M má při

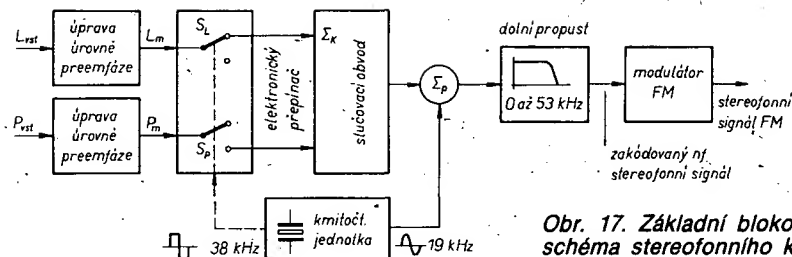


Obr. 16. a) Kmitočtové spektrum signálu S_m při modulaci sinusovým signálem ($f_m = 15$ kHz); b) vektorový diagram k určení podílu postranních signálů U_d , U_h na výsledné amplitudě amplitudově modulaného signálu S_m (každé narušení amplitudové i fázové symetrie signálů U_d , U_h znamená zkreslení modulační obálky U_{Sm} a tím i signálů L , P po dekódování)

mezním modulačním kmitočtu 15 kHz a zdvihu 90 % $\Delta f_{n \max}$ prakticky stejný index K jako monofonní signál. Celkové modulační spektrum včetně postranních pásem S_m je ovšem vzhledem ke spektru monofonního signálu podstatně širší, asi 3,5krát. Proto bude i modulační index signálu S_m podstatně menší a navíc různý pro složky horního i dolního pásma, podléhající se na okamžité amplitudě modulační složky podle obr. 16. Signál M proto bude na přijímací straně vůči rušivým signálům, šumu atd. podstatně odolnější, než signál S . Pro jakostní příjem stereofonního signálu je proto nutná, ve srovnání s příjmem monofonním, mnohem větší intenzita pole signálu (minimálně o 20 dB), kryjící zvýšené požadavky na odstup signál/šum. V Ročence ST 70 se uvádí minimální intenzita pole pro nerušené venkovské prostředí 50 $\mu\text{V/m}$, pro běžné venkovské prostředí 250 $\mu\text{V/m}$ a města větší než 1 mV/m. Na rozdíl od monofonního příjmu je třeba vyloučit současný příjem signálu z přímé a odrazových cest, působící nepříznivě na fázové relace spektrálních složek signálů M , S vůči sobě a pilotnímu signálu. To jsou však již problémy známé ze stránek AR.

Vraťme se k malému modulačnímu indexu K signálu S_m , postihujícímu především jeho horní postranní pásmo. Vedle zmíněného negativního vlivu na odolnost vůči rušivým signálům u něj můžeme nalézt i vlastnost velmi přeznivou. Spočívá v tom, že pro přenos stereofonního signálu není zapotřebí širšího kmitočtového spektra, než jaké vyžaduje signál monofonní. Tato skutečnost je na první pohled paradoxní, uvažujeme-li několikanásobně širší kmitočtové spektrum zakódovaného stereofonního signálu (30 Hz až 53 kHz) vůči monofonnímu (30 Hz až 15 kHz). Pokušíme se tedy určit nutnou šířku přenosového kanálu pro „mono“ i „stereo“.

Již jsme si ukázali na příkladu modulace sinusovým signálem, jak se zvětšuje potřebná šířka přenosového kanálu signálu FM a tedy i počet úrovně významných spektrálních čar s modulačním indexem. K poměrně přesnému stanovení šířky pásma B se však nemusí pro harmonický modulační kmitočet bezpodmínečně vycházet z Besselových funkcí. V praxi lze užít vztahu



Obr. 17. Základní blokové schéma stereofonního kodéru na bázi časového multiplexu

$$B = 2f_m (1 + K + \sqrt{K})$$

určujícího šířku pásma, potřebnou k přenosu všech spektrálních čar s amplitudou větší než 1 % amplitudy nosné při nulové modulační úrovni. Pro srovnání s dříve uvedenými výsledky vypočítáme šířku pásma pro přenos monofonního signálu $B_{1\%}$ v normách OIRT a CCIR.

$$B_{\text{OIRT}} = 2.15 (1 + 3.33 + \sqrt{3.33}) = 185 \text{ kHz}$$

$$B_{\text{CCIR}} = 2.15 (1 + 5 + \sqrt{5}) = 250 \text{ kHz}$$

Vidíme, že uvedené kritérium lze dobře užít. Při rozboru požadavků na šířku pásma $B_{1\%}$ vyjdeme z mezních modulačních zdvihů obou modulačních signálů $\Delta f_{L \max}$, $\Delta f_{S \max}$. Signál M může zřejmě vyvolat při signálech $U_{L \max}$, $U_{P \max}$ na vstupu kodéru největší modulační zdvih v okamžiku ztráty doplňkové stereofonní informace. Tehdy je $M = L + P$, $S = 0$. Vzhledem k normou zaručenému meznímu poměru $\Delta f_{M \max} = 0.9 \Delta f_{n \max}$ je bez dalšího rozboru jasné, že pro jakostní přenos signálu M musí šířka pásma, stanovená pro běžný monofonní přijímač, vyhovovat s rezervou.

Stanovme proto požadavky na přenosové pásmo, vyplývající z použití modulačního signálu S , přesněji jeho amplitudově modulovaných postranních pásem S_m . Podmínkou dosažení mezní modulační úrovně signálu S jsou obdobně jako v předcházejícím případě mezní amplitudy signálů $|U_{L \max}| = |U_{P \max}|$ nebo opačně. Jen v takovém případě může složka $S = L - (-P)$ vyvolat mezní kmitočtový zdvih $\Delta f_s = 0.9 \Delta f_{n \max}$. Víme, že signál S neovlivňuje zdvih kmitočtového modulatoru přímo, ale prostřednictvím postranních pásem amplitudově modulovaného signálu S_m . Při modulačním kmitočtu $f_m = 15$ kHz jsou výstupem modulatoru AM s potlačenou nosnou signály mezních postranních kmitočtů $f_d = 23$ kHz a $f_h = 53$ kHz (obr. 16a), jejichž amplitudy se podílejí na rozkmitu amplitudově modulovaného signálu S_m podle obr. 16b. Pro praktickou potřebu plně stačí uvažovat pouze vliv horního postranního kmitočtu $f_h = 53$ kHz, jehož podíl na špičkové amplitudě signálu S_m a tím i zdvihu Δf_s je pouze 50 %. Uvažovanému extrémnímu případu tedy odpovídá podíl signálu f_h na celkovém kmitočtovém zdvihu $\pm 0.9 \Delta f_{n \max}/2$, tj. u normy OIRT ± 22.5 kHz, u CCIR ± 33.8 kHz. Příslušné modulační indexy jsou $K_{\text{OIRT}} = 22.5/53 = 0.42$, $K_{\text{CCIR}} = 33.8/53 = 0.64$. Po dosažení do rovnice pro určení šířky pásma $B_{1\%}$

$$B_{(\text{S})\text{OIRT}} = 2.53 (1 + 0.42 + \sqrt{0.42}) = 219 \text{ kHz}$$

$$B_{(\text{S})\text{CCIR}} = 2.53 (1 + 0.64 + \sqrt{0.64}) = 259 \text{ kHz}$$

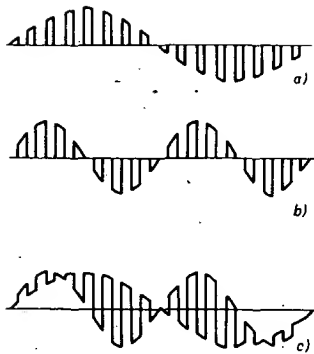
vidíme, že zvláště u normy CCIR se šířka pásma potřebná pro jakostní přenos kmitočtově modulovaného stereofonního signálu téměř neliší od šířky pásma pro monofonní signál. Důvod lze vidět v rychlém zmenšení amplitud spektrálních čar

vyššího řádu pro signály s malým modulačním indexem K .

Šířka přenosového pásma ovšem není z hlediska kvality přenosu signálu FM stereofonního rozhlasu jediným kritériem. Stejný význam má i průběh přenosové fázové charakteristiky, především její linearita (skupinové zpoždění). Nerovnosti v průběhu fázové charakteristiky se projevují zkreslením, omezením dynamiky a zvětšením přeslechů dekódovaných stereofonních signálů.

Pozornému čtenáři bez praktických zkušeností možná ještě stále vrtá hlavou, proč se principu popisované kódovací metody říká časový multiplex. Vraťme se zpět k časovému rozvoji zakódovaného signálu na obr. 15f. Zjišťujeme, že každá vrcholová hodnota amplitudově modulovaného doplňkového signálu S_m od nulové složky v daném časovém okamžiku právě určuje odpovídající úroveň jednoho z původních modulačních signálů L , P na vstupu kodéru. Jejich časový průběh v integrální formě postihují vzájemně se prolínající modulační obálky zakódovaného signálu, srovnej s obr. 15a, b. Časový multiplex tedy spočívá právě v periodickém, multiplexním ukládání informačního obsahu signálů L , P do okamžitě vrcholové úrovně zakódovaného signálu s přesnou posloupností (L , P , L , P , ...).

Maticový kód, který posloužil k znázornění základních kódovacích principů, má řadu nedostatků, pro které se dnes již prakticky neuvžívá. Patří k nim nutnost maticovat signály L , P a především potřeba pomocné amplitudově modulace s potlačenou nosnou. Tím vznikají problémy s časovou a fázovou stabilitou, nutnost vyrovnávat fázové poměry v přímém M a modulovaném signálu S_m . Zakódovaný signál má omezenou jakost (dynamika, přeslech, stabilita). Současná technika umožňuje nesrovnatelně lepší kódování signálu, a to na přímém multiplexním principu, obr. 17. Z blokového schématu vidíme, že oba vstupní modulační signály L , P jsou po úpravě úrovní a preemfází zaváděny přímo na dvojici synchronně pracujících elektronických spínačů, řízených signálem o kmitočtu 38 kHz (odpovídá kmitočtu pomocné nosné vlny u maticového kodéru). Oba synchronní spínače pracují v protifázi, každý z nich je aktivní přesně po dobu jedné poloviny vzorkovací periody $T_s = 1/(2 \cdot 38 \text{ kHz})$. Uvažujeme-li pro srovnání opět stejné modulační signály jako na obr. 15, budou na výstupech obou prepínačů jejich vzorkované obrazy (obr. 18a, b) a ty se slučují v obvodu Σ_k (obr. 18c). Projde-li tento signál dolní propustí 0 až 53 kHz, jež odfiltruje všechny vyšší harmonické vzorkovacího kmitočtu mimo základní, vidíme, že bude přesně shodný se zakódovaným signálem z maticového kodéru (obr. 15) s tím rozdílem, že může být mnohonásobně



Obr. 18. Princip činnosti časově multiplexního stereofonního kodéru; a) průběh periodicky vzorkovaného signálu L na výstupu elektronického přepínače, b) průběh obdobně zpracovaného signálu P, vzorkovaného vždy v opačné polovině periody řídicího signálu (38 kHz), c) průběh sloučeného multiplexního signálu na výstupu obvodu Σ_M . Po doplnění pilotním signálem a po průchodu dolní propustí vzniká plnohodnotný zakódovaný nf stereofonní signál

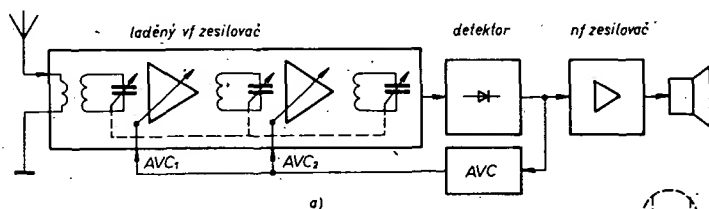
jakostnější. Neuplatňuje se omezená dynamika ani vliv fázové charakteristiky pomocného amplitudového modulatoru. Celý signál prochází z výstupů elektronického přepínače společnou cestou a ta ovlivňuje oba signály M, S_m shodně. Pro získání kompletního zakódovaného signálu je opět třeba ovšem doplnit signál pilotním signálem 19 kHz, fázově shodným s přepínacím kmitočtem 38 kHz.

Domníváme se, že jsme se dosud zabývali podstatnými problémy a to tak podrobně, aby se čtenář mohl vyznat v článcích, věnovaných praktickým konstrukcím, neboť např. při pochopení podstaty tvorby zakódovaného signálu přestává být problémem i orientace ve využití moderních stereofonních dekoderů.

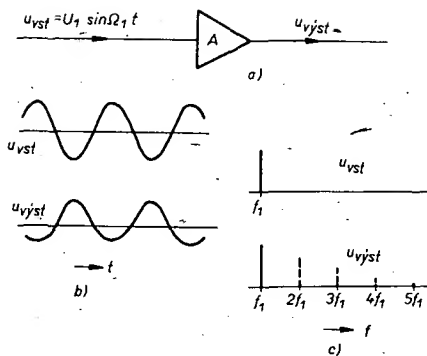
Koncepce a obvody rozhlasových přijímačů

Přijímače s přímým zesílením

Typické blokové schéma jednoduchého přijímače tohoto typu je na obr. 19. Jeho základem je vhodný demodulátor. U přijímačů AM se nejčastěji užívá detektorů diodových. Optimální činnost detektoru zajišťuje selektivní, laděný vf zesilovač, který určuje dva základní parametry zařízení, vysokofrekvenční citlivost a selektivitu. Tím jsou, spolu s nf zesilovačem, vymezeny základní funkční bloky přímo-zesilujícího přijímače. Při vyšších nárocích na jakost přijímače vyplývá dále z úrovně rozvahy i mezi linearitou užitých



Obr. 19. Základní schéma přijímače s přímým zesílením (a) a jeho kmitočtový diagram (b)



Obr. 20. Nelineární přenosový člen (a) reaguje na sinusový vstupní signál jeho tvarovým zkreslením v časové (b) a tvorbou harmonického kmitočtového spektra v kmitočtové (c) rovině

aktivních prvků účelnost automatické regulace zisku (AVC), upravující citlivost přijímače podle velikosti přijímaného užitečného signálu.

Přímozesilující přijímač by i přes svoji jednoduchost mohl být teoreticky ideálním řešením, nebýt jediného, ale zásadního problému. Je jím omezená, konečná selektivita vstupního laděného obvodu LC. Dosáhnout jejího ideálního průběhu je současnými technickými prostředky nemožné.

Celková vf selektivita přijímače se může zlepšit kaskádou laděných obvodů LC nebo filtrů, zařazených do jednotlivých selektivních zesilovacích stupňů. Nutnost velké vstupní selektivity však klade vysoké nároky na parametry prvního z aktivních zesilovacích obvodů. Pro jeho nelinearity (při velkých vstupních signálech) dochází v praktickém provozu k tvarovému a tím i harmonickému zkreslení signálu, které samo o sobě není tím nejhorším. Nedokonalá vstupní selektivita má však za následek, že na vstup aktivního prvku (tranzistoru) může přicházet současně několik vstupních signálů AM, které spolu s žádaným (vyladěným) i samy mezi sebou mohou na nelinearitě tranzistoru způsobit vznik celé řady nežádoucích, z hlediska užitečného příjmu rušivých signálů a zkreslení.

Ponechme stranou obvyklé problémy statické vf selektivity, souběžného ladění několika obvodů LC, šumové poměry, anténní vazby, citlivosti atd. a zaměřme se na dynamickou selektivitu, podstatnou měrou závislou právě na uplatnění nelinearity vf zesilovače.

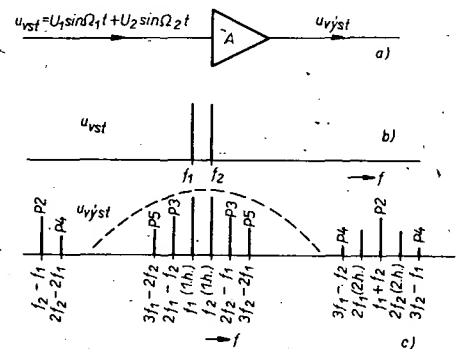
Z horních průběhů na obr. 20 vidíme, že u lineárního neladěného zesilovače, popř. u běžného zesilovače, který však zpracovává malý vstupní signál, je průběh signálu na výstupu tvarově nezkreslený. Sinusový vstupní signál tak může být i po zesílení interpretován v kmitočtové rovině

jedinou spektrální čarou. U nelineárního zesilovače (spodní průběhy) dochází k tvarovému zkreslení, v kmitočtové rovině ke vzniku nežádoucích harmonických vyššího řádu. Jejich spektrální čáry mají rozestup v rastru $\Delta f = f_1$, poměrné amplitudy jsou funkcí konkrétního stupně nelinearity převodní charakteristiky (analýzovat je lze rozvojem přenosové funkce Taylorovou řadou). U vf zesilovačů s výstupním obvodem laděným na základní harmonickou jsou však vyšší harmonické složky vždy dostatečně potlačeny tak, že mohou být dále zanedbány. Při jednom sinusovém vstupním signálu se proto problém redukuje na stanovení jeho zkreslení, v případě zpracování jediného signálu AM na zkreslení průběhu jeho modulační obálky. Lze odvodit, že činitel zkreslení

$$k_m \sim \frac{1}{4} \frac{S''}{S} m U_{vst}^2$$

je úměrný poměru druhé derivace strmosti (S'') převodní charakteristiky k vlastní strmosti a samozřejmě i hloubce modulační m . Zkreslení se dále zvětšuje se čtvercem vstupního signálu. Vidíme, že absolutní linearita převodní charakteristiky ($S=k$) není pro dosažení nezkresleného průběhu modulační obálky zesíleného vf signálu nezbytnou podmínkou. Může být zajištěna například využitím kvadratické závislosti strmosti S tranzistoru FET, kdy se poměr S''/S právě blíží nule.

Vše je zjednodušeno, uvažujeme-li jediný sinusový, popř. AM signál na vstupu vf zesilovače. Na vstup vf zesilovače reálného přijímače s nedokonalou vstupní selektivitou může však současně přicházet celá směs rozhlasových signálů, šumů a různých rušivých produktů. Uvažujme proto dále (obráz. 21) na vstupu zesilovače dva sinusové vstupní signály $f_1 \neq f_2$ vel-



Obr. 21. Nelineární přenosová funkce je příčinou vzniku intermodulačního zkreslení

kých amplitud. Po zpracování ideálním, lineárním zesilovačem by bylo výstupní spektrum opět tvořeno pouze dvěma základními spektrálními čarami (obráz. 21b). Superpozice signálů na vstupu nelineárního přenosového členu však působí vedle harmonických složek vyššího řádu také vznik velmi nepříjemných intermodulačních produktů, kombinačních kmitočtů, které nejsou se vstupními (v našem případě f_1, f_2) v žádném harmonickém poměru. Výsledné výstupní spektrum zesilovače s neladěným výstupem může být stanoveno ze vztahu

$$f_{p+q} = |\pm p f_1 \pm q f_2|,$$

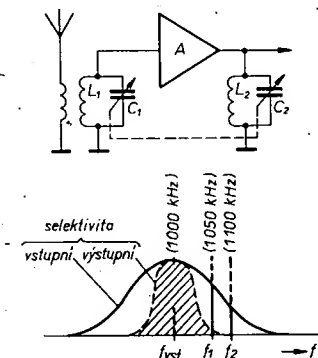
v němž součet $p + q$ označuje řád nelinearity převodní charakteristiky zesilovače. Při výpočtu dosazujeme zap. q všechna celá čísla, vyhovující tomuto předpokladu. Například pro převodní charakte-

ristiku 2. řádu lze odvodit, že na výstupu zesilovače budou vedle signálů základních a harmonických kmitočtů ($f_1, f_2, 2f_1, 2f_2$) přítomny také intermodulační produkty 2. řádu ($f_1 - f_2, f_2 - f_1$), u zesilovače s převodní charakteristikou třetího řádu k nim vedle základních harmonických ($3f_1, 3f_2$) přibudou intermodulační produkty 3. řádu ($2f_1 - f_2, 2f_2 - f_1$) atd.

Na obr. 21c je pro názornost rozložení výstupního spektra obecného nelineárního čtyřpólu, počítané pro převodní charakteristiku 5. řádu a zakreslené pro oblast dvou blízkých základních kmitočtů f_1, f_2 a nejbližší okolí. Fakt, že výstupní selektivita laděného vř zesilovače odstraňuje ze spektra zesílených signálů signály kmitočtů, vzdálených od základních harmonických f_1, f_2 , je v obr. 21c znázorněn čárkováním průběhem výstupního laděného obvodu. Harmonické základních kmitočtů kf_1, kf_2 jsou opět bezpečně potlačeny. Potlačeny jsou i intermodulační produkty 2. řádu ($f_1 - f_2, f_2 - f_1$) – opět vidíme výhodnost užívání unipolárních tranzistorů. Intermodulační produkty 3. řádu, tj. složky $2f_1 - f_2, 2f_2 - f_1$ a 5. řádu, tedy složky $3f_1 - 2f_2$ a $3f_2 - 2f_1$, však již někdy být odfiltrovány nemohou a jsou příčinou intermodulačního rušení a zkreslení vř signálu.

Vř Intermodulace

Podle obr. 22 předpokládáme, že je přijímač naladěn na signál určitého kmitočtu f_{vst} , kde právě nepracuje žádný vysílač. V blízkém okolí, pro něž je útlum vstupního obvodu LC nedostatečný, však předpokládáme výskyt dvou silných sig-



Obr. 22. Princip přímého uplatnění vř intermodulačních produktů

nálů nosných kmitočtů f_1, f_2 . Uvažujeme pro jednoduchost nelinearitu převodní charakteristiky zesilovače 3. řádu. Intermodulační produkty 2. řádu jsou bezpečně mimo selektivitu výstupního obvodu LC. Produkty 3. řádu jsou při naznačených kmitočtech

$$2f_1 - f_2 = 2100 - 1100 \text{ kHz} = 1000 \text{ kHz}, \\ 2f_2 - f_1 = 2200 - 1050 \text{ kHz} = 1150 \text{ kHz}.$$

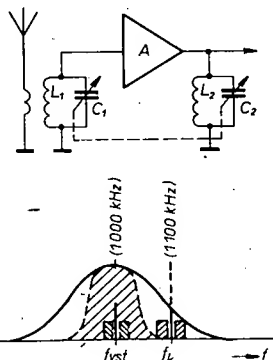
Vidíme, že především složka $2f_1 - f_2$ spadá přímo do středu propustného kmitočtového pásma a nemůže být v žádném případě výstupním selektivním obvodem zesilovače (čárkovaně) odstraněna ani potlačena. Tento intermodulační produkt bude tedy přijímačem zpracován jako rozhlasový signál na kmitočtu 1 MHz, který ovšem ve skutečnosti vůbec neexistuje. Bude-li navíc alespoň jeden ze signálů f_1, f_2 modulovaný, bude modulován i intermodulační signál f_{vst} . Obdobně nestabilita poměru f_1/f_2 má za následek kmitočtové odchylky f_{vst} , které mohou být

detektorem přijímače vyhodnoceny jako intermodulační hvězdy. Ty je třeba odlišit od hvězd interferenčních, vznikajících i při dokonalé linearitě vř obvodů omezenou celkovou vř selektivitou přijímače. Interferenční hvězdy vznikají akustickým zázněm signálů nosných kmitočtů či modulačních spekter sousedních vysílačů v detekčním obvodu.

Křížová modulace

Příčiny vzniku křížové modulace jsou stejné jako příčiny vř intermodulace. Mechanismus je však poněkud odlišný, nepodléhá žádným selektivním kritériím. Pro vznik křížové modulace stačí jeden užitečný a jeden rušivý rozhlasový signál.

Předpokládáme, že je přijímač naladěn šhodně jako vř předchozím případě (obr. 23). Na kmitočtu f_{vst} tentokrát předpokládáme nemodulovaný signál nosného kmitočtu, harmonický vř signál 1 MHz. Na druhém, libovolně vzdáleném kmitočtu,



Obr. 23. Princip vzniku křížové (přčné) modulace

ovšem ovlivněném požadavkem konečného útlumu vstupního obvodu LC vř zesilovače, uvažujeme silný vysílač AM s kmitočtem nosné f_k a modulačním spektrem $f_k \pm f_{m(k)}$. Příčinou vzniku křížové modulace je opět nelinearita převodní charakteristiky vř zesilovače, která způsobuje, že nosná o kmitočtu f_{vst} je modulována spektrem $\pm f_{m(k)}$ rušící stanice. Při zániku modulace rušícího vysílače zaniká i křížová modulace. Lze dokázat, že hloubka parazitní křížové modulace je úměrná vřztahu

$$m_k \sim \frac{1}{2} \frac{S''}{S} U_k^2 m_k$$

je tedy opět podmíněna nelinearitou převodní charakteristiky vyššího než druhého řádu.

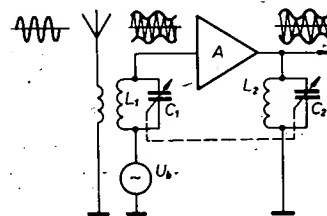
Je třeba poznamenat, že jak intermodulační, tak křížové rušení může nastat již tehdy, než ještě osciloskopem zjistíme větší nelinearity vř modulační obálky signálu. Oba jevy velmi znesnadňují konstrukci jakostních přijímačů AM všech typů. Jakmile je jednou vř signál některou z uvedených parazitních modulací ovlivněn, nemůže již být vzniklé zkreslení žádným způsobem odstraněno. V praxi se samozřejmě všechny druhy parazitních příjmů a rušení vyskytují současně, jednotlivé intermodulační produkty vznikají i vř několika stupních vř zesilovačů, vzájemně se ovlivňují a kombinují. Tím vzniká nepříjemná situace, patrná především při příjmu slabých stanic v oblastech silných rušivých signálů. Velká vstupní selektivita a linearita vř zesilovače jsou základními prostředky k získání vyhovujících intermodulačních parametrů.

Parazitní modulace brumem a průmyslovým rušením

Mnohý amatér si možná těžko vysvětluje je výskyt nepříjemného síťového brumu, vyskytujícího se vř pásmech AM při vřyladěním přijímače na signál nosného kmitočtu silné, zpravidla místní stanice. Tento jev se nejvíce vyskytuje u síťových přijímačů, u nichž lze také pozorovat (ve srovnání s bateriově napájenými) mnohem menší odolnost vůči průmyslovému rušení.

Příčina obou těchto jevů je opět vř přenosové nelinearitě vř obvodů. Síťové brumy (50, 100 Hz) či jiné rušivé signály, pronikající na vřstupy vř zesilovačů nejrůznějšími cestami (nedokonalé filtrace, síťový rozvod, anténní přívody, indukční a kapacitní vazby, nevhodné zemnění ...) se „slučují“ s užitečným signálem a působí, podle své velikosti, větší či menší změny pracovního režimu obvodů. Je-li převodní charakteristika nelineární, mění se okamžité strmosti S a tím vzniká parazitní amplitudová modulace. Na rozdíl od předchozích případů stačí i sebemenší odchylka od lineární převodní charakteristiky, protože hloubka parazitní modulace, obr. 24,

$$m_b \sim \frac{S'}{S} U_b.$$



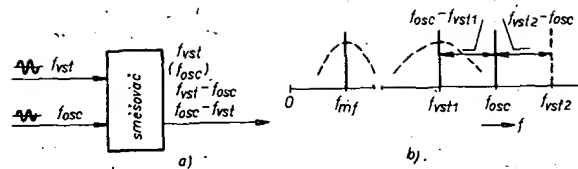
Obr. 24. Nelinearita vř zesilovače umožňuje vznik rušivé amplitudové modulace parazitním vstupním vř signálem (U_b), impulsními poruchami atd.

Jak vidíme, rušení se značně zvětšuje s řádem převodní nelinearity. Vř detekovaném signálu lze kromě brumové složky pozorovat i zkreslení vzniklé vřlivem neharmonických intermodulačních produktů rušivého a modulačního signálu. Mimo brum mohou po síťovém rozvodu atd. pronikat na vřstupy jednotlivých vř zesilovačů i různé průmyslové rušivé signály často značné úrovně. Ty mohou, i když jsou kmitočtově mimo pásma AM, i zcela znemožnit rozhlasový příjem. Mnohdy je až neuvěřitelné, jak lze zlepšit příjem vř oblastech se zvýšeným průmyslovým rušením důsledným využitím základních odrušovacích prostředků (stínící fólie síťového transformátoru, filtrační a odrušovací členy, vhodné zemnění přijímače, stínění anténního svodu atd.).

Směšovací přijímače (superhety)

Vř všechny současné, průmyslově vyráběné přijímače dnes využívají směšovacího (superheterodynního) principu, který odstraňuje charakteristické nedostatky přijímačů s přímým zesílením.

Každý superhet se skládá zř těchto hlavních částí: zř oscilátoru, směšovače, mezifrekvenčního zesilovače + demodulátoru a vř zesilovače. Mř zesilovač je



Obr. 25. Princip činnosti ideálního směšovače a jeho kmitočtový diagram (b)

obdobou přijímače s přímým zesílením fixně naladěného na zvolený, pevný mf kmitočet. Kmitočtovou přeladitelnost umožňuje využití směšovacího principu. Směšovač má za úkol zajistit kmitočtovou transpozici libovolného zvoleného vstupního signálu na signál o kmitočtu mf zesilovače s určitou definovanou šířkou propustného pásma. Vše, co směšovač udělá navíc (a je toho dost!), je vždy pro optimální funkci přijímače nežádoucí.

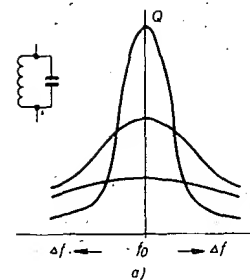
Všimněme si činnosti směšovače blíže (obr. 25). Na jednom ze vstupů směšovače předpokládáme zatím harmonický signál f_{vst1} , odpovídající nemodulovanému přijímanému signálu. Na druhém ze vstupů směšovače je rovněž signál sinusového průběhu f_{osc} , dodávaný oscilátorem přijímače. Směšovač musí kromě vlastně nežádoucího přenosu obou vstupních signálů zajišťovat především vznik směšovacích produktů, v ideálním případě pouze 2. řádu. Pro náš příklad to jsou signály $f_{osc} - f_{vst1}$ a $f_{osc} + f_{vst1}$. V souladu s praxí nyní předpokládáme, že na výstupu směšovače bude selektivní obvod LC, který ze směsi kmitočtových složek vybere pouze jedinou, a to $f_{osc} - f_{vst1}$. Budeme-li pak měnit kmitočet oscilátoru přijímače v určitém rozsahu $f_{osc \min}$ až $f_{osc \max}$ a na signálovém vstupu bude místo jediného signálu f_{vst1} široké kmitočtové spektrum rozhlasových signálů, mohou z nich na výstup směšovače projít pouze tři. Především je to signál o kmitočtu, odpovídajícímu rezonančnímu kmitočtu filtru LC (f_{LC}) a dále signály kmitočtu, odpovídající podmínce $f_{vst} - f_{osc} = f_{LC} = f_{osc} - f_{vst}$. Všem těmto signálům odpovídá na výstupu směšovače signál pevného kmitočtu – kmitočtu mf zesilovače.

Aby nemohly být při každém nastavení oscilátoru současně zpracovány dva kmitočtově odlehle a jinak zcela nezávislé signály (obr. 25b f_{vst1} , f_{vst2}) a nepronikl přímý signál $f_{vst} = f_{mf}$, užívá se selektivních vstupních obvodů LC, laděných souběžně s oscilátorem v obvodu tak, aby byla splněna podmínka $f_{mf} = f_{osc} - f_{vst}$. Tím je (v ideálním případě) zajištěno zpracování jediného, právě vyladěného a žádoucího vstupního signálu. Pokud je vstupní signál modulovaný, je na mf signál transponována nejen jeho nosná, ale i celé modu-

lační spektrum. Jakostní směšovač musí zachovávat původní, nezkrácený průběh modulační obálky.

Nyní si již můžeme projít blokové schéma klasického rozhlasového superhetu i jeho kmitočtový diagram, obr. 26. Antenní signál přichází na směšovač přes vstupní ladění obvodu L_1C_1 . Souběžně se vstupním obvodem je přeladován i kmitočet oscilátoru přijímače (L_2C_2) tak, aby byla splněna podmínka $f_{osc} - f_{vst} = f_{mf}$. U rozhlasových přijímačů totiž (téměř vždy) oscilátor pracuje o mf kmitočet výše, než je rezonanční kmitočet vstupního obvodu. Vzniklý mf signál se shodným průběhem modulační obálky jako má vyladěný signál vstupní je selektivně zesilován v obvodech mf zesilovače, v němž je soustředěna základní selektivita přijímače. Základní přínos směšovačích přijímačů spočívá v relativně jednoduché možnosti dosáhnout vysoké „statické“ selektivity, blízké optimální. Zatímco u přijímačů s přímým zesílením lze z technologických důvodů užít jen omezeného počtu selektivních členů nižšího řádu (nejčastěji jednoduchých obvodů LC, obr. 27a), může být selektivita mf zesilovače řešena mnohem dokonaleji. U starších superhetů se téměř výlučně používaly dvojité filtry LC, obr. 27b. Tvarový průběh přenosu těchto obvodů již nezávisí výlučně na činiteli jakosti Q_{ef} , ale na součinu kQ_{ef} , lze tedy kaskádou takových filtrů průběh mf selektivity výrazně optimalizovat. Šířka pásma ani tvarový průběh selektivity pevně laděného mf zesilovače nejsou na ladění přijímače vlnových rozsahů závislé, vzhledem k soustředění vf zisku právě v mf zesilovači může být dosaženo i relativně stále citlivosti přijímače. V současné době se již téměř výlučně používají mf filtry se soustředěnou selektivitou, které přinášejí řadu významných předností. Patří k nim především značné zlepšení selektivity, intermodulační odolnosti, zvětšení stability, zjednodušení konstrukce a nastavování přijímače. Sekundárním důsledkem kmitočtové stability těchto filtrů je i perspektivní možnost použít „číslicové“ ladění.

Dobrý průběh mezifrekvenční selektivity umožňuje potlačit rušení příjmu sousedními vysílací (viz f_{nc} na obr. 26b). Na demodulátor superhetu tedy v ideálním



Obr. 27. Srovnávací diagram průběhu selektivity jednoduchého obvodu LC a dvojitěho filtru LC; a) selektivitu jednoho obvodu (paralelního) LC lze ovlivňovat pouze velikostí činitele jakosti Q_{ef} , b) podstatného zlepšení tvarového průběhu selektivity (strmosti boků přenosové charakteristiky) lze dosáhnout vázanými filtry LC

případě prochází pouze kmitočtově transponovaný signál vyladěného vysíláče.

Superhetová koncepce ovšem není všespasitelná. I když řeší řadu podstatných problémů, mnohé nadále zůstávají, některé dokonce přibývají. Všimněme si nejprve právě těch.

a) Rušení na mf kmitočtu

Rušivé signály (blízké f_{mf}) mohou na mf zesilovač procházet i selektivními vstupními obvody (L_1C_1).

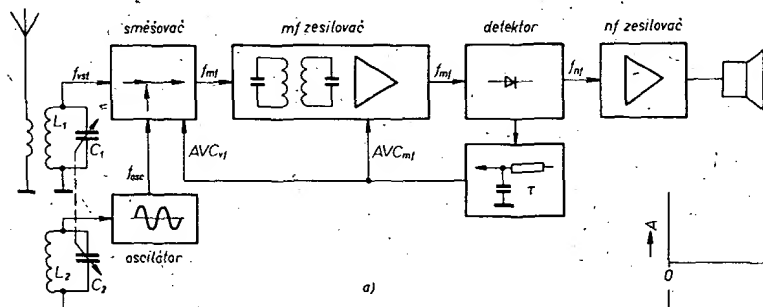
U rozhlasových přijímačů s $f_{mf} = 460$ kHz toto nebezpečí hrozí zvláště v pásmech SV, DV. K potlačení mf hvízd atd. v těchto případech stačí použít odladovač na vstupu přijímače.

b) Rušení na zrcadlových kmitočtech

Možnost příjmu rušivých zrcadlových kmitočtů jsme si již ukázali (obr. 25, obr. 26). Vyplývá opět z nedokonalé selektivity vstupního obvodu superhetu a velmi rušivě se uplatňuje zejména v pásmech KV. Existují pouze dvě možnosti, jak zlepšit potlačení signálů zrcadlových kmitočtů:

- velká vstupní selektivita, kterou lze však těžko realizovat při respektování současné požadavky velké citlivosti (poměru S/N, s/š) a technologickoekonomických aspektů,
- volit vysoký mf kmitočet, který je opět v rozporu s potřebou dosáhnout dobrého souběhu ladění vstupu a oscilátoru v pásmech SV, DV.

U rozhlasových přijímačů zůstává problematika zrcadlových kmitočtů i v dnešní



Obr. 26. Blokové schéma klasického směšovacího přijímače (superheterodynu) pro rozhlasové účely (a) a jeho stylizovaný kmitočtový diagram (b)

době v podstatě neřešena. S metodami jejich potlačení ve speciálních KV přijímačích se ještě seznámíme.

c) Rušení signály harmonických kmitočtů oscilátoru

Dosud jsme uvažovali ideální směšovač i oscilátor. Je jasné, že reálný oscilátor produkuje kromě základní složky f_{osc} i vyšší harmonické (1 až $n \cdot f_{osc}$). Obdobně produktem reálného směšovače nejsou jen základní směšovací složky, ale i produkty vyššího řádu. Vyšší harmonické oscilátoru mohou s nedostatečně potlačenými vstupními signály vytvořit takové kmitočtové složky, které „padnou“ do přenosového pásma m zesilovače a jsou příčinou parazitních příjmů. Vzniká křížová modulace vstupního signálu s harmonickým kmitočtem oscilátoru. Mimo to může, zvláště při málo selektivních vstupních obvodech m zesilovače, docházet k intermodulaci nebo křížové modulaci mezi signálem oscilátoru a vstupními produkty směšovače (v m zesilovači).

Nepřímě jsme se dostali opět k problému v intermodulaci a křížové modulaci, které „superhety“ dědí od svých předchůdců, přímozesilujících přijímačů. Příčiny jejich vzniku, malou vstupní selektivitu a linearitu přijímače, nemůže směšovací koncepce přijímače vyloučit. Důsledky – parazitní příjmy a rušení – však podstatnou měrou závisí jak na koncepčním, tak obvodově řešení konkrétního přijímače.

Pokusme se nyní o stručnou charakteristiku jednotlivých funkčních bloků superhetu AM a shrňme požadavky, které jsou na ně kladeny.

Vysokofrekvenční předzesilovače

V současné době se používají jen velmi zřídka. Důvody nejsou jen ekonomické, ale především je to snaha dosáhnout co možno největší dynamické selektivity, tj. potlačení parazitních příjmů. V předzesilovači se používají především ke kompenzaci útlumu složitějších vstupních selektivních obvodů ve speciálních přijímačích. Potom však obvykle není řízen zisk v předzesilovači klasickým AVC, omezujícím jeho linearitu, ale zpravidla pasivním útlumovým článkem (dioda PIN) na vstupu přijímače.

Směšovače

Je známo, že existují dvě základní směšovací koncepce, tzv. směšovače aditivní a multiplikativní.

Aditivní směšovače poznáme snadno podle toho, že oba vstupní signály U_{vst} , U_{osc} na ně přicházejí jako přímo superponovaný signál. Jsou to v podstatě v detektory se selektivní filtrací výstupního m signálu; jehož vznik lze zjednodušeně vysvětlit takto: předpokládáme-li sinusové průběhy U_{vst} , U_{osc} , je jejich lineární superpozice charakteristická sinusovým zvlněním modulační obálky, jehož kmitočet je úměrný záznejší (f_{mf}) obou vstupních signálů. Aby záznej (tedy m kmitočet) mohl být oddělen od ostatních signálů, je nezbytné směs U_{vst} a U_{osc} nejprve detekovat a pak záznej oddělit selektivním m filtrem. Nezbytnou podmínkou aditivního směšování je tedy nelinearita přenosové charakteristiky směšovacího prvku (dioda, tranzistor ...).

Z nelinearity směšovače obecně vždy vyplývá vznik nežádoucích směšovacích produktů vyššího řádu. Aditivní směšovače jsou obvodově zpravidla velmi jednoduché, obtížné se u nich však vzájemně oddělují vstupní a oscilátorový obvod

a tedy i odstraňuje ovlivňování f_{osc} silnými vstupními signály, vyzařování do antény ... S výhodou se používali zvláště v pásmech KV a VKV, neboť tam při poměrně velké směšovací účinnosti mají dobrý poměr S/S_0 . Tranzistorové jednoduché aditivní směšovače pro rozhlasové přijímače mají poměrně značné tvarové zkreslení modulační obálky signálu, silně závislé na regulaci AVC.

Multiplikativní směšovače pracují na zcela jiném principu. Řízený výstupní proud aktivního prvku již na rozdíl od aditivních směšovačů není úměrný součinu superpozice vstupních signálů s okamžitou nelineární přenosovou strmostí $|I_C \neq (U_{vst} + U_{osc})S_m|$, ale součinu všech těchto parametrů, $I_C = U_{vst} U_{osc} S$. Rozborem vznikajícího kmitočtového spektra lze odvodit, že v tomto případě může být statická strmost S naprosto lineární a přesto žádaná m složka $f_{osc} - f_{vst}$ vzniká. To znamená, že bude-li mít signál oscilátoru přesně sinusový průběh, omezí použití multiplikativního směšovače úroveň směšovacích a intermodulačních produktů vyšších řádů.

Multiplikativní směšovače jsou tedy řešeny tak, aby se součin $U_{osc} S$ co nejvíce blížil ideální, sinusové funkci. Na rozdíl od aditivních (dioda, přechod B-E) musí však být obvody multiplikativních směšovačů mnohem složitější (určitou výjimkou jsou směšovače s tranzistory FET se dvěma řídicími elektrodami – analogie několika-kamřížkových směšovacích elektronek).

Ideální směšovač by měl mít velkou směšovací účinnost, malý vlastní šum a velký dynamický rozsah. Měl by dokonale vzájemně oddělovat vstupní a oscilátorové obvody i výstup (zpětné směšování). Moderní multiplikativní směšovače se zatím používají na nižších pracovních kmitočtech (DV, SV), na KV např. u sdělovacích přijímačů stále převažují směšovače aditivní (dynamický rozsah, šum). Mezi mnoha variantami obou směšovacích koncepcí zasluhuje pozornost zvláště různá symetrická, balanční uspořádání se schopností potlačit pronikání základních vstupních signálů (f_{vst} , f_{osc}) na výstup směšovače.

Ze směšovacího principu obecně vyplývá nebezpečí vzniku křížové modulace vzájemným působením parazitního vstupního signálu f_k a napětí oscilátorového kmitočtu f_{osc} , které má vždy (hlavně pro dosažení velké směšovací účinnosti a malého šumu) poměrně velkou úroveň. Tento jev je také jako křížová modulace u směšovacích přijímačů označován.

Místní oscilátor, souběh

Nedílnou součástí každého směšovacího obvodu v přijímači je samozřejmě i místní oscilátor harmonického signálu f_{osc} , podmiňující svými parametry jak vznik, tak jakost mezifrekvenčního signálu. K základním požadavkům na signál oscilátoru patří zejména:

- spektrální čistota, tj. minimální obsah vyšších harmonických složek včetně šumu a parazitních modulací;
- stabilita kmitočtu a její nezávislost na vnějších podmínkách,
- stálost úrovně U_{osc} a její nezávislost na ladění přijímače.

Splnit lze uvedené požadavky pouze u samostatných oscilátorů – dříve běžná zapojení kmitajících aditivních směšovačů již patří minulosti.

Samostatným problémem je vzájemný souběh ladění vstupního a oscilátorového obvodu. Ze směšovacího principu vyplývá, že v ideálním případě by při libovolném naladění přijímače měl být rozdíl

rezonančních kmitočtů oscilátorového a vstupního obvodu LC vždy přesně roven m kmitočtu f_{mf} . Při požadavku společného ladění obou obvodů nelze ovšem ideálního souběhu v širším kmitočtovém intervalu dosáhnout. Problém je v tom, že určité přeladitelnosti vstupního obvodu $f_{vst \max}/f_{vst \min} = k$ odpovídá jiná velikost poměru $f_{osc \max}/f_{osc \min} = x$, což vyplývá právě z kmitočtového posuvu obou rezonančních kmitočtů o f_{mf} . Dosáhnout určitého stupně souběhu je tím obtížnější, čím širší je přeladované kmitočtové pásmo f_{vst} a čím vyšší je užitý m kmitočet.

Standardní rozhlasový kmitočet $f_{mf} = 460$ kHz, stanovený jako určitý kompromis mezi kvalitou souběhu, potlačením zrcadlových signálů (ovšem pouze v pásmech SV, DV) a m selektivitou je v pásmech SV, DV nejčastěji zajišťován metodou tzv. tříbodového souběhu. Na rozsazích KV, na nichž se se zvyšujícím se kmitočtem poměr k/x blíží jedné a současně se zmenšuje selektivita vstupních obvodů, jsou požadavky na dokonalost souběhu menší. Zvláště na rozsazích s malou přeladitelností se používá souběh ve dvou nebo i jednom bodě.

Detailním rozбором řešení souběhu, spočívajícího v mechanickém zpracování vhodného výpočetního postupu, se zabývat nebudeme. Všimněme si naopak často opomíjeného vlastního principu návrhu souběhu, z praktických důvodů na příkladu klasické, tříbodové metody.

Dokonalého souběhu vstupního a oscilátorového obvodu pro určitě přeladované kmitočtové pásmo lze v praxi dosáhnout pouze v omezeném počtu bodů – mezi těmito body s dokonalým souběhem pak vzniká větší či menší chyba. Ukolem návrhu souběhu je dosáhnout minimálních kmitočtových odchylek v intervalech mezi body ideálního souběhu (tedy přiblížit se co nejvíce vztahu $f_{osc} - f_{vst} = f_{mf}$ v celém přeladovaném pásmu). Pro rovnoměrné rozložení odchylek souběhu; symetrických vzhledem k ideálnímu souběhu, je nutno stanovit co nejvhodnější jednotlivé kmitočty souběhu (sřazovací body).

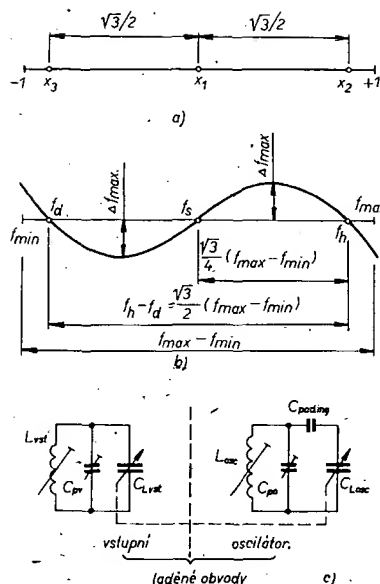
Princip všech známých metod optimalizace souběhu vstup/oscilátor lze postihnout pomocí Čebyševova teorému. Ten umožňuje v určitém omezeném rozsahu -1 až $+1$ aproximovat obecnou nelineární funkci (v našem případě odchylky f_{osc} od jmenovité velikosti) polynomm n tého stupně tak, aby maxima odchylek $\pm \Delta f = k$ byla vůči ideální funkci (v našem případě proložené přímce) rozložena shodně. Pro tříbodový souběh vyhovuje Čebyševův polynom třetího stupně

$$y = 4x^3 - 3x,$$

jehož funkce prochází pro daný interval nulou ve třech bodech (dokonalý souběh). Polohy těchto bodů lze stanovit řešením polynomu pro $y = 0$, určením všech tří kořenů rovnice. Tedy

$$4x^3 - 3x = 0, \quad x_1 = 0, \quad x_{2,3} = \pm \frac{1}{2} \sqrt{3},$$

(obr. 28a). Oscilátorový obvod pro tříbodový souběh musí obsahovat minimálně tři „nezávislé“ nastavitelné prvky, umožňující optimálně nastavit kmitočty souběhu. Jejich velikost (f_d , f_s , f_h) lze pro uvažované kmitočtové pásmo f_{min} až f_{max} (okrajové kmitočty) odvodit přenosem bodů x_1 , x_2 , x_3 do příslušné kmitočtové roviny (obr. 28b). Kořenu x_1 odpovídá střed pásma, kmitočet $f_s = (f_{max} + f_{min})/2$, kořenům x_2 , x_3



Obr. 28. K rozboru podstaty tříbodového souběhu

pak vůči f_s souměrně rozložené souběhové (složovací) body, kmitočty

$$f_h = f_s + \frac{\sqrt{3}}{4} (f_{\max} - f_{\min});$$

$$f_d = f_s - \frac{\sqrt{3}}{4} (f_{\max} - f_{\min}).$$

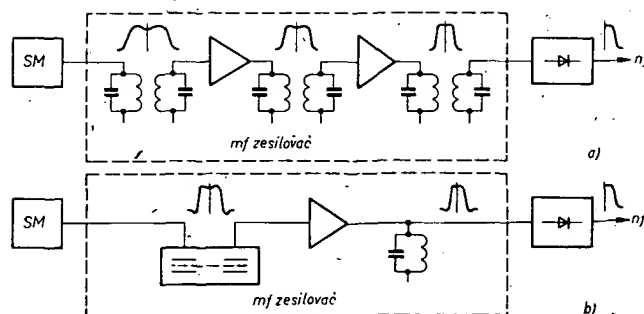
Mezi těmito body ideálního souběhu leží souměrně rozložené pole kmitočtových odchylek, jehož čtyři maxima mají shodné amplitudy.

Složovací prvky směšovacího obvodu jsou na obr. 28c. V oscilátoru se změnou L_{osc} upravuje velikost středního kmitočtu f_s , kapacitním trimrem C_{po} horní souběhový kmitočet f_h . Padíngovým kondenzátorem C_{pad} , nezbytným pro úpravu kapacit ladičích kondenzátorů vstupní a oscilátorové sekce, se upravuje kmitočet dolního složovacího bodu f_d . V praxi se ovšem pro zjednodušení složovacího postupu a omezení počtu složovacích prvků používá pevný C_{pad} , složování se omezuje rozložením nastavením kmitočtu f_h kapacitním trimrem C_{po} a f_d jádrem cívky L_{osc} . Vstupní obvod LC se na kmitočtech f_d , f_h nastavuje jádrem L_{vst} a trimrem C_{pv} .

Mezifrekvenční zesilovače

Obvody mf zesilovače jsou v podstatě shodné se zapojením pevně naladěného, velmi selektivního přímozesilujícího přijímače. Moderní mf zesilovač je charakterizován užitím účinného mf filtru soustředěné selektivity na svém vstupu. Základní přednost tohoto řešení vyplývá z jeho srovnání s klasickou koncepcí, obr. 29. Zatímco u dosud obvyklého mf zesilovače s vazbou jednotlivých stupňů zesilovací kaskády dvojitými mezifrekvenčními filtry LC je mf selektivita (strmost boků útlumové mf charakteristiky) na vstupu prvního aktivního prvku nevalná a zvětšuje se teprve s postupem signálu směrem k demodulátoru, je při soustředěné vstupní selektivitě definována optimální šířka pásma již na vstupu prvního zesilovacího stupně. Všechny nežádoucí produkty směšovače, ležící mimo propustné pásmo

Obr. 29. Porovnání poměrů u mf zesilovače s rozloženou (a) a soustředěnou (b) selektivitou



mf zesilovače, ale i pronikající „užitečný“ vstupní signál a signál oscilátoru mohou být soustředěnou mf selektivitou na vstupu mf zesilovače potlačeny tak dokonale, že již v jeho dalších obvodech nemohou být příčinou vzniku intermodulačních produktů. To umožní zmírnit požadavky na parametry dynamicky velmi exponovaného mf zesilovače.

Zmínili jsme se již o vlivu volby mf kmitočtu na potlačení zrcadlových příjmů typu $f_{zrc} = f_{vst} + 2f_{mf}$, obr. 25, 26. Čím vyšší je f_{mf} , tím větší je kmitočtový odstup zrcadlového signálu a tím více se uplatní selektivita vstupního obvodu přijímače. Dobrou představu lze získat podrobnějším rozбором tab. 1, udávající potlačení zrcadlových kmitočtů (A_{dB}) jak pro různé kmitočty f_{vst} , tak různé mf kmitočty (0,5; 1; 2 a 10 MHz) a dvě odlišné jakosti Q_{ef} (50, 100) jednoduchého vstupního obvodu LC přijímače. Při výpočtu se vycházelo ze zjednodušeného určení poměrného přenosu paralelního obvodu LC při velkém rozložení od f_{rez} .

$$A_{dB} = 20 \log \frac{f_{zrc}/f_{rez}}{Q_{ef} [1 - (f_{zrc}/f_{rez})^2]}$$

Z tabulky vidíme, že se typická zrcadlová selektivita superhetu s nízkou mezifrekvencí (500 kHz) a jednoduchým vstupním obvodem zmenšuje od zhruba -40 dB v SV až na -10 dB v KV pásmu. I přes tuto skutečnost, jejímž důsledkem je vedle parazitních příjmů v pásmech KV i fakt, že vlastně každou silnější stanicí lze na stupnici přijímače vyladit dvakrát, patří dosud

Tab. 1. Vliv volby f_{mf} a jakosti Q vstupního obvodu LC na potlačení zrcadlových signálů

f_{vst} [MHz]	f_{mf} [MHz]	Potlačení -dB při $Q=50$	Potlačení -dB při $Q=100$
1	0,5	37	43
	1	42	48
	2	47	53
	10	60	66
5	0,5	25	31
	1	30	36
	2	36	42
	10	47	53
10	0,5	19	25
	1	25	31
	2	30	36
	10	42	48
20	0,5	13	19
	1	19	25
	2	25	31
	10	37	43
30	0,5	10	16
	1	16	22
	2	21	28
	10	34	40

diskutované koncepci rozhlasového přijímače i v dnešní době absolutní prioritou. Nevýhodné vlastnosti v pásmech KV, především jejich vzájemné rušení, jsou dosti účinně eliminovány vzájemnými kmitočtovými odstupy (tab. 2) a prokládáním rozhlasových a radioamatérských rozsahů KV, na nichž pracující vysíláči užívají nesrovnatelně menších výkonů, a konečně i odlišných modulačních metod.

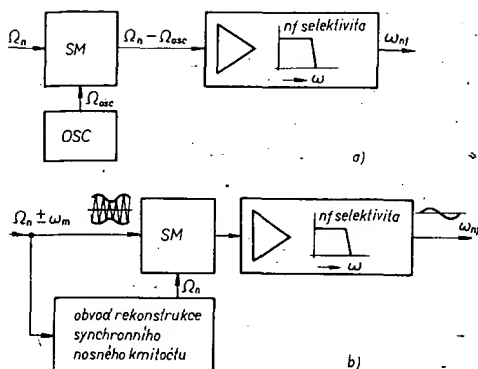
Tab. 2.

Kmitočtové pásmo [kHz]	Využití
148,5 až 283,5	rozhlas DV
526,5 až 1606,5	rozhlas SV
1715 až 2000	radioamat. pásmo 160 m
3500 až 3800	radioamat. pásmo 80 m
3950 až 4000	rozhlas KV 75 m
4750 až 5100	60 m
5950 až 6200	49 m
7000 až 7100	radioamat. pásmo 40 m
7100 až 7300	rozhlas KV 41 m
9500 až 9990	31 m
11 650 až 12 050	25 m
14 000 až 14 350	radioamat. pásmo 20 m
15 100 až 15 600	rozhlas KV 19 m
17 550 až 17 900	16 m
21 000 až 21 450	radioamat. pásmo 15 m
21 450 až 21 850	rozhlas KV 13 m
25 600 až 26 100	11 m
28 000 až 28 900	radioamat. pásmo 10 m
66,5 MHz až 73 MHz	rozhlas VKV OIRT
86 MHz až 108 MHz	CCIR

Demodulátory signálu AM

Požadavky na vlastnosti demodulátoru AM i rozborom stále neužívanějšího zapojení – diodového sériového detektoru – se zabýváme na jiném místě. Pozornost však zasluhují i ostatní známé principy.

Jedním z nejstarších řešení, užívaných v počátcích radiotechniky k detekci nedomulovaných telegrafních signálů, je tzv. heterodyn. Jeho principem je přímé směšování na akustický záznej, obr. 30a. Signál zvláštního oscilátoru f_{osc} , naladěného do těsné blízkosti nosné f_n telegrafního vysíláče vytváří ve směšovací nf záznejovou složku ($\pm f_n \pm f_{osc}$). Jak vidíme a můžeme si konečně i názorně představit, kmitočet akustického zázneje může být spojitě měněn jemným rozlaďováním f_{osc} . Stejného principu lze vlastně využít k příjmu nedomulované telegrafie známým audionem s „přetaženou“ zpětnou vazbou. Podobného principu ostatně dodnes užívají amatéři KV v přijímačích s přímým směšováním pro provoz CW a SSB. Předností koncepce je možnost dosáhnout velké citlivosti a selektivity přijímače v nf oblasti. Heterodynu také vděčí za svůj název i superhet – slovo super označuje směšování na vysoký, nadzvukový mezifrekvenční kmitočet.



Obr. 30: Princip heterodyny (a) a synchronního detektoru (b)

Pro klasický signál AM je heterodynní detekce nevhodná. Zvláště proto, že kmitočet demodulovaného signálu závisí na stabilitě a vyladění oscilátoru.

Nepřímým nástupcem heterodyny je tzv. synchronní detektor (obr. 30b). Nf signál na jeho výstupu vzniká opět směřováním, tentokrát se však směšuje modulovaný signál AM se signálem, odvozeným přímo od jeho vlastní nosné. Pomocný signál lze získat např. amplitudovým omezením vstupního signálu AM nebo pomocí smyčky AFS. Signál oscilátoru synchronního detektoru je tedy kmitočtově i fázově synchronní s nosným signálem vstupního signálu AM, čímž mizí základní nedostatek heterodyny. Velkou teoretickou předností synchronní detekce je její linearita a funkční selektivita – schopnost potlačit rušivé signály, které nejsou synchronní s oscilační „injekcí“. Praktickým problémem však je, jak dokonale potlačit vliv modulační složky signálu AM na okamžitý kmitočet oscilátoru. Proto se tohoto principu stále užívá nejčastěji v TV technice k demodulaci jasových i chrominancních obrazových signálů s relativně stálou úrovní a velkým poměrem S/N (s/s).

V současné době lze očekávat nástup aktivních, spinacích detektorů AM s minimálním zkreslením demodulovaného nf signálu. O jedno neobvyklé řešení se také pokusíme v praktické části příspěvku. Určitým problémem všech aktivních detektorů je nebezpečí rušení přijímače vyššími harmonickými produkty, nutně vznikajícími při jakémkoli usměrňování vf signálu. To je také důvodem časté montáže všech prvků detekčního obvodu (zvláště u citlivých přijímačů) do společného stínícího krytu.

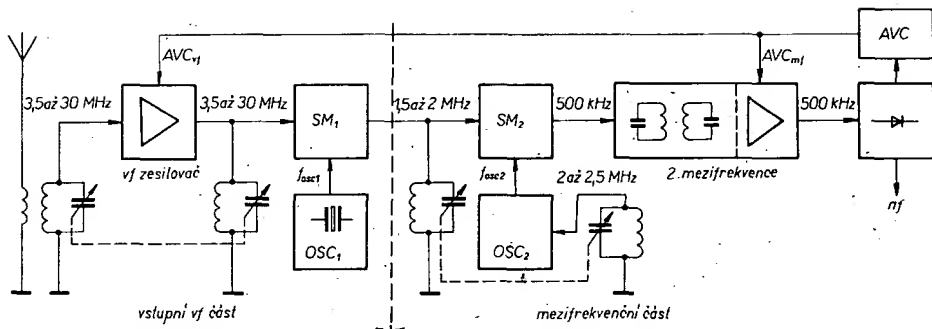
Pomocné a doplňkové obvody přijímače AM

Regulace AVC

Je nejdůležitějším pomocným obvodem každého citlivého rozhlasového přijímače AM. K zajištění linearity vf části přijímače pro široký rozsah vstupních signálů a zároveň k dosažení optimálních šumových parametrů při příjmu slabých signálů bývá zpravidla regulace AVC rozložena do několika smyček – regulace vstupních obvodů se pak nejčastěji řeší jako zpožděná, mnohdy i s omezenou selektivitou (potlačení vf intermodulace). Předností AVC je současně vyrovnávání hlasitosti slabých i silných stanic.

Regulace AFC

Nastupující elektrické ovládání laděných obvodů kapacitními diodami umožňuje renesanci kdysi módní předvolby



Obr. 31: Blokové schéma přijímače s dvojím směšováním pro pásma KV

stancí (SV, DV). V pásmech AM je proto možné použít i obvody AFC, bezmotorové automatické ladění a dálkové ovládání.

Doplňková nf selektivita

Piezoelektrické mf filtry v současné době odsouvají, do pozadí dříve velmi rozšířenou možnost optimalizovat příjem ruční či automatickou změnou šířky propustného pásma mf zesilovače. V širším měřítku se naopak využívá obvodů doplňkové selektivity v nf části přijímače. Příkladem mohou být dolní propusti LC, potlačující rušivé demodulované signály, ležící mimo užitečné nf pásmo. Filtry LC je však v amatérské praxi třeba využívat velmi uváženě, protože mohou být příčinou velkého tvarového zkreslení užitečného signálu. Mnohdy se uplatní i selektivní filtry typu RC, například dvojité články T. Perspektivně budou zřejmě velmi zajímavé zvláště dynamické šumové filtry (obdoba DNL), upravující šířku pásma nf kanálu automaticky podle spektrálního obsahu a okamžité úrovně demodulovaného signálu.

Indikátory

Typickým příkladem doplňkových obvodů mohou být různé indikátory vyladění, síly pole, mono/stereo atd. Pro indikaci jednotlivých funkcí se vedle klasických ručkových přístrojů stále častěji užívá optických polí s diodami LED.

Pomocných i doplňkových obvodů je v současné době pochopitelně velmi mnoho. Mohou být zaměřeny jak jednoúčelově (např. pro pásma KV – rozproštěné ladění, doplňky pro příjem v amatérských pásmech, omezovače impulsních poruch, číslicové stupnice...), tak univerzálně (předvolby, dálkové ovládání...). Je logické, že jakostní řešení těchto obvodů jsou poměrně komplikovaná a mnohdy mohou značně ovlivnit i obvodové řešení celého přijímače.

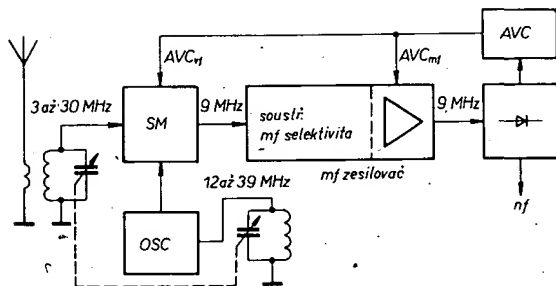
Východiskem pro účelnou konstrukci rozhlasového přijímače AM je užití speciálních, komplexně řešených integrovaných obvodů. Na jeden z nich, A244D, se dále zaměříme podrobněji. Předtím si však ještě stručně projdeme rozhodující etapy vývoje koncepčních řešení speciálních, sdělovacích přijímačů KV. Hlavně proto, že ukazují cestu k potlačení dvou základních nedostatků klasické superhetové koncepce – malé zrcadlové selektivity a odolnosti vůči parazitním příjmům. Lze předpokládat, že mnohá obvodová řešení se mohou v dohledné době uplatnit i v technice běžných rozhlasových přijímačů. Pro zjednodušení předpokládáme i nadále výlučně zpracování klasických signálů a regulaci zisku pomocí AVC.

Amatérské a sdělovací KV přijímače

Prvním krokem k dosažení dobré zrcadlové selektivity superhetů KV byly složitější vstupní laděné obvody ve formě pásmových filtrů LC. Zlepšení parametrů přijímače ovšem nemohlo být úměrné následným technologickým komplikacím (složitě karusely, souběh vstupních obvodů, množství nastavovacích prvků...). Druhá cesta, zvýšení mf kmitočtu (tab. 1), nebyla v dané době schůdná jednak pro zvětšující se šumové číslo mf zesilovače, jednak pro obtížné dosažení vyhovující absolutní mf selektivity (šířka pásma $B = f(f_{mf})$) klasickými filtry LC.

Zrcadlová selektivita byla v první etapě zlepšována kompromisním využitím obou metod, vyúsťujícím v koncepci přijímače s dvojím směšováním (obr. 31). Vstupní filtr LC s dobrou selektivitou a zpravidla i s vf předzesilovačem, kryjícím jeho útlum a tím zlepšujícím poměr S/N celého přijímače, navazoval na první směšovač. Směřováním vstupního signálu se signálem prvního oscilátoru vznikl první mf signál s relativně vysokým kmitočtem, typicky 1,5 až 3 MHz. Zrcadlová selektivita přijímače se tím vůči klasickému řešení podstatně zvýšila, vlastní selektivita prvního mf zesilovače ovšem byla velmi malá. Proto se užívalo další kmitočtové transpozice, první mf kmitočet byl v obvodu druhého směšovače převáděn na nižší, konstantní kmitočet f_{m2} , blízký nebo rovný klasické rozhlasové mezifrekvenci. V druhém mf zesilovači pak byla soustředěna jak vlastní mf selektivita, tak zisk celého přijímače. Na obr. 31 je přijímač s laděnou první mezifrekvencí, která má jednu velkou praktickou přednost: Všechny rozsahy přijímače KV mohly být přeladovány jednotnou změnou kmitočtu druhého oscilátoru. Jeho souběh s jednoduchým, málo selektivním vstupním obvodem druhého směšovače proto mohl být řešen velmi jednoduše. Pro přepínání rozsahů stačila skoková změna kmitočtu prvního oscilátoru f_{osc1} (výměna krystalu). Pro všechny rozsahy pak bylo možno užít jedině stupnice s jemným laděním. Z obr. 31 vidíme, že blok označený jako mf část představuje vlastně klasický superhet, blok s označením vstupní část je pak doplňkem, konvertorem k převodu žádaného pásma KV na stálý, jen v malých mezích přeladitelný rozsah tohoto superhetu. V praxi se užívá i opačné varianty, proměnný kmitočet f_{osc1} a pevný f_{osc2} . Oba mf kmitočty jsou v takovém případě pevné.

Obě řešení mají řadu nedostatků, vyplývajících z jednostranného zaměření na



potlačení zrcadlových kmitočtů. Kromě většinou nevyhovující odolnosti vůči intermodulačním produktům a křížové modulace (hlavní selektivita soustředěna až ve 2.mf zesilovači), vyplývá přímo z koncepcí i řada druhotných problémů (obtížné potlačení signálů obou mf, rušení harmonickými 2. oscilátoru).

Důsledkem technologického pokroku v posledním desetiletí je určité zjednodušení, užívání zvláště u jednodušších přijímačů KV. Jedná se opět o klasické superhety, jejich měřicí kmitočty je však tentokrát značně vysoký, typicky 9 MHz. Řešení je podmíněno použitím jakostních krystalových filtrů soustředěné měřicí selektivity, s nimiž lze dosáhnout velké selektivity a u vysokých pracovních kmitočtech, dále aktivních prvků s velkým ziskem a malým vlastním šumem a v neposlední řadě i možností realizovat směšovače s velkým dynamickým rozsahem. Zvláště tehdy, je-li možno při velké účinnosti směšovače vyloučit dříve běžný v předzesilovači, lze kromě velké zrcadlové selektivity dosáhnout i značné odolnosti přijímače vůči křížové modulaci i s jednoduchým vstupním obvodem LC (obr. 32).

kā určitým návratem k přijímačům s dvojím směřováním. Tentokrát jsou však oba mf kmitočty velmi vysoké, příslušné soustředěné mf selektivitu využívají jakostních, několikaobvodových krystalových filtrů. Dokonalá zrcadlová selektivita je zajištěna extrémně vysokým prvním mf kmitočtem. Zařazení soustředěné selektivity s vysokým pracovním kmitočtem a malou šířkou propustného pásma těsně na výstup prvního směšovače s velkým dynamickým rozsahem znamená, že se značně zmenšují nároky na selektivitu vstupního obvodu LC, který může být řešen i jako širokopásmový filtr, pevně laděný na příslušné pásmo. Vznik intermodulačních a směšovacích produktů vyšších řádů v prvním směšovači je dále potlačován řízeným vstupním útlumovým článkem. Konečná selektivita i zisk jsou opět soustředěny v druhém mf zesilovači. Mimofádné nároky jsou u přijímačů tohoto typu samozřejmě kladeny na kvalitu a stabilitu signálů obou oscilátorů. Oba kmitočty f_{osc1} , f_{osc2} se nejčastěji odvozují ze společného krystalového normálu. Současně se běžně používá číslicová stupnice, často i automatické doladování na kmitočtem přijímané stanice.

Univerzální obvod A244D pro přijímače AM

Effektivně lze jakostní díl AM rozhlasového přijímače nejsnáze konstruovat účelným využitím vlastností moderních IO, kterých je dnes již celá řada. My se z praktických důvodů dále zaměříme na jediný, monolitický bipolární obvod A244D z produkce NDR, který je pro nás zajímavý nejen nízkou cenou a dostupností v maloobchodní síti, ale také velmi dobrými vlastnostmi. V-této kapitole se pokusíme doplnit strohé firemní údaje a informace z dostupné literatury rozborem koncepčního a obvodového řešení. Několik navazujících ukázek praktických aplikací má za cíl napomoci rychlejšímu uplatnění tohoto zajímavého obvodu v běžných amatérských podmínkách.

Vnitřní struktura a funkční vlastnosti

Obvod A244D je přímým ekvivalentem obvodu TCA440, vyráběného už asi deset let. Přesto i nadále, díky progresivnímu řešení, patří A244D k nejlepším IO pro komplexní řešení rozhlasových přijímačů AM všech tříd. Blokové schéma a orientace vývodů (pouzdro DIL-16) jsou na obr. 34. Obvod obsahuje všechny funkční bloky klasického superhetu AM s výjimkou demodulátoru: vř předzesilovač, směšovač včetně oscilátoru a čtyřstupňový mř zesilovač. Interně je zajištěna i regulace zisku vř a mř zesilovačů (dva vstupy AVC). Tyto funkce spolu s návazností na vnější obvody velmi efektivně zajišťují regulační obvody AVC₁, AVC₂. K dispozici je i výstup pro externí indikátor vyladění: K zajištění stabilní funkce jednotlivých funkčních bloků je obvod vybaven rovněž interními stabilizátory napájecích a referenčních napětí (výhodné zvláště pro přenosné přijímače).

Účelné rozložení vývodů rozhodujících bloků z pouzdra DIL umožňuje poměrně širokou variabilitu externího ošetření IO podle konkrétních požadavků. Z obr. 35 vidíme, že v extrémních případech stačí k zajištění funkce pouze několik součástí, především laděných obvodů LC.

Typické parametry AT244D, převzaté z katalogu RFT, jsou v tab. 3.

Pokusme se nyní osvětlit řešení vnitřní struktury A244D na podkladě náhradního schématu (obr. 36), které si rozdělíme na jednotlivé funkční bloky.

Vstupní vf předzesilovač s řízeným ziskem.

Tab. 3. Základní parametry obvodu A244D

Mezní údaje	
Napájecí napětí:	+4,5 až 15 V.
Odběr proudu $I_{n \text{ max}}$:	16 mA.
Mezní regulační napětí $U_{AVC \text{ min}}, U_{AVC \text{ max}}$:	+2 V.
Mezní vstupní kmitočet:	30 MHz.
Mezní mf kmitočet:	2 MHz.
Informační parametry (při $U_{\text{nap}} = 9 \text{ V}$, $f_{\text{vst}} = 1 \text{ MHz}$, $f_{\text{mf}} = 455 \text{ kHz}$, $f_{\text{mod}} = 1 \text{ kHz}$, $m = 0,8$)	
Vstupní odpor v (vývody 1, 2) při $U_{AVC \text{ min}} = 0$:	3,1 kΩ.
Výstupní impedance směšovače (15, 16):	420 kΩ, 4,5 pF.
Vstupní odpor mf (vývod 12):	2,2 kΩ.
Výstupní impedance mf zesilovače:	160 kΩ, 9 pF.
Rozsah regulace mf zisku při $k = 10 \%$:	60 dB.

vání slabých signálů musí mít v předzesilovací stupni velký zisk a malý vlastní šum. Při velkých signálech je naopak v zisk (a tedy citlivost přijímače) na závalu, rozhodující je lineární přenos modulační obálky signálu bez tvarového a intermodulačního zkreslení. Pro regulační rozsah, blízký se teoretické hodnotě

$$U_{\text{vst}} = 20 \log 10^6 / 1 = 20 \log 10^6 = 120 \text{ dB}$$

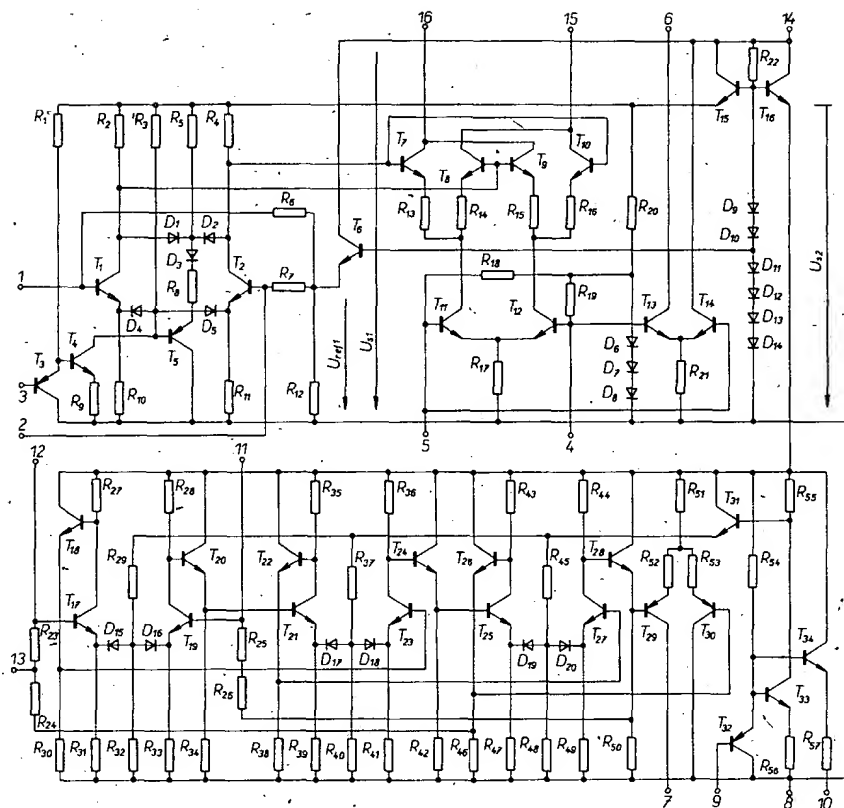
musí být v zisk (citlivost přijímače) regulován v několika stupních. V předzesilovači, popř. směšovači jsou vždy prvním stupněm regulované kaskády a z hlediska kvality zpracování signálu v celém možném dynamickém rozsahu představují klíčový obvod.

Z praxe řízení zisku klasických tranzistorových v zesilovači (bipolárních) je nutno popsat především dvě základní metody, založené na přímém ovládní přenosové strmosti aktivního prvku změnou jeho pracovních podmínek. Jsou to:

- regulace zisku ovládním kolektorového proudu I_C (se zmenšováním I_C při dostatečně velkém napětí $U_{CE} > 3 \text{ V}$ se strmost tranzistoru zmenšuje),
- regulace zisku ovládním kolektorového napětí U_{CE} .

(Strmost běžného tranzistoru se zmenšuje se zmenšováním U_{CE} pod asi 2 V.)

Je samozřejmé, že změna pracovních podmínek tranzistoru nemá vliv jen na z_{21} , ale i na ostatní čtyřpólové parametry. Důsledkem jsou například změny v průběhu přenosové charakteristiky, zpětný přenos, podmíněná stabilita atd. To však jsou problémy, které mohou být do značné míry minimalizovány vhodným obvodovým návrhem. Uvedené metody regulace zisku se mohou dobře uplatnit při zpracování relativně malých signálů U_{ant} až do asi 100 mV. Víme však, že v praxi zejména při příjmu blízkých vysílačů AM může mít signál, nakmitaný na vstupním rezonančním obvodu, rozkmit až několik V. Pak již samozřejmě nelze jednoduchý tranzistorový zesilovač, pracující navíc právě v extrémních podmínkách ($I_{C \text{ min}}$, popř. $U_{CE \text{ min}}$), považovat za lineární útvar. Dochází k nelineárnímu a intermodulačnímu zkreslení. Pro co možno největší regulační rozsah zisku celého přijímače je proto nutné používat buď další, doplňkové obvody (např. tlumicí diody u obvodů LC a filtrů, zmenšující reálné Q_{ef} při zpracování velkých signálů, vstupní útlumové články s diodami PIN, fotorezistory atd.) známé ze stránek AR, nebo speciální tranzistory či obvody. Přínosem v řešení vstupních obvodů jsou v současné době zvláště FET s říditelným ziskem, které mohou být obdobně jako dříve elektronky v pásmech AM navazovány ke vstupnímu obvodu LC bez jakéhokoli imedančního

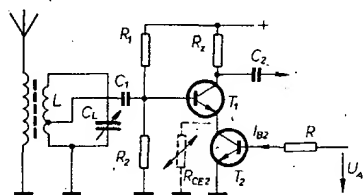


Obr. 36. Detailní náhradní schéma funkční struktury A244D

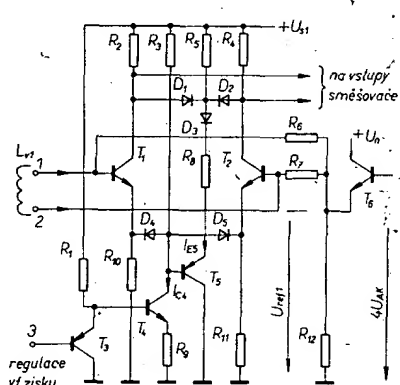
přizpůsobování. Z hlediska minimalizace intermodulačních zkreslení se velmi příznivě uplatňuje přibližně kvadratická převodní charakteristika těchto prvků. Jejich širšímu uplatnění v komplexně řešených IO však brání obtížná společná realizace jakostních unipolárních a bipolárních v struktur monolitickou technologií.

Monolitické bipolární IO pro rozhlasové přijímače lze navrhovat i velmi komplikované (např. zesilovací stupně s řízeným ziskem), aniž by se to podstatně promítlo ve výrobních nákladech. To lze vidět již v zapojení vstupního zesilovače jednoho z prvních úspěšných IO pro rozhlasové přijímače (obr. 37). Podobný obvod se ovšem používal i dříve v některých lepších přijímačích s diskretními součástkami. Tranzistor T_2 pracuje v závislosti na regulačním napětí U_{AVC} jako proměnný řízený zpětnovazební a linearizační odpor v emitoru v zesilovači T_1 . Čím větší je R_{CE2} , tím menší je y_{21} tranzistoru T_1 a tedy i zisk celého v zesilovače. Samozřejmě, že se se změnou R_{CE2} mění i I_{C1} . Regulační rozsah zisku je však ve srovnání s konvenčním zapojením mnohem větší a navíc se velmi příznivě, právě při zpracování velkých vstupních signálů, projevuje lineárnízační účinek emitorového odporu.

Vstupní vř regulovaný předzesilovač v obvodu A244D je podstatně složitější.



Obr. 37. Regulace zisku vř zesilovače ovládním velikosti zpětnovazebního odporu R_{CE2} napětím



Obr. 38. Vnitřní struktura vř předzesilovače obvodu A244D

Na jeho zapojení (obr. 38) má vliv i návaznost na multiplikativní směšovač se symetrickým vstupem. Základem předzesilovače je obvod, uspořádaním blízký klasickému diferenčnímu zesilovači (T_1 , T_2) se symetrickým vstupem (špičky 1, 2) a rovněž symetrickým, neladěným výstupem (R_2 , R_4). Jako akční členy regulace zisku slouží diodové příčkové články D_1 , D_2 v kolektorovém a zvláště D_4 , D_5 v emitorovém obvodu zesilovače. Oba jsou ovládnuty dvěma oddělenými, řízenými proudovými zdroji (I_{C4} , I_{E5}). K odvození těchto proudů slouží zbývající část obvodové struktury na obr. 38, tj. především tranzistory T_3 , T_4 a T_5 .

Vstupní signál (špičky 1, 2) je přiváděn na diferenční vstupy zesilovače (báze T_1 , T_2). Běžné požadavky imedančního přizpůsobení ke vstupnímu laděnému obvodu L_1 , C_1 , který musí mít velkou jakost Q_{ef} , a galvanické vazby obou diferenčních vstupů se nejčastěji řeší indukční vazbou

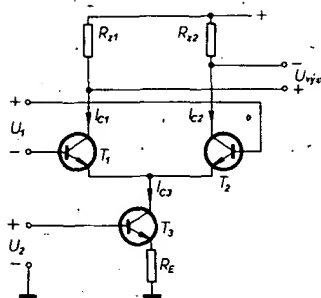
o sestupném transformačním převodu, pomocným vazebním vinutím L_{v1} . Napájecí napětí celého předzesilovače je stabilizováno diodovou sítí a je $U_{s1} = 6U_{AK} - U_{BE15} \approx 3 \text{ V}$. Obdobně je stabilizováno i referenční napětí bázi T_1, T_2 , $U_{ref1} = 4U_{AK} - U_{BE8} \approx 1,8 \text{ V}$. Vstup pro regulaci vř zisku (špička 3) je na bázi T_3 .

Při nulovém napětí U_{AVCm} na špičce 3 (odpovídá vyladění přijímače mimo stanici) musí mít vř zesilovač plnou citlivost. Tranzistor T_3 je pak otevřen, jeho napětí $U_{CE3} \approx 0,6 \text{ V}$. Navazující tranzistor T_4 s emitorovým rezistorem R_9 pracuje jako převodník U/I a protože je nyní v nevodivém stavu, diodovou dvojici D_4, D_5 protéká prakticky maximální možný proud, určený R_9 . Vnitřní odpor D_4, D_5 je minimální a zesilovač pracuje jako klasický diferenční zesilovač s velkým napěťovým ziskem (asi 20 dB). D_1, D_2 se za uvažované situace prakticky neuplatní, protože vzhledem k nulovému ovládacímu proudu I_{E5} , jištěnému diodou D_3 , jsou obě diody D_1, D_2 polarizovány závěrně.

Se zvětšováním vstupního vř signálu se zvětšuje regulační napětí AVC_m na špičce 3. Tranzistor T_3 se přivírá, jeho napětí $U_{CE3} \approx U_{AVC} + 0,6 \text{ V}$. Se zvětšováním napětí AVC_m se zvětšuje i základní regulační proud $I_{C4} = (U_{EC3} - U_{BE4})/R_9$ a zmenšuje se proud diodami D_4, D_5 , jejichž vnitřní odpor se zvětšuje. Činnost zesilovače se postupně mění, odděluje se emitorové obvody T_1, T_2 . Zatímco při $U_{AVCm} \rightarrow 0$, kdy bylo možno v prvním přiblížení položit $R_{i(D4+D5)} = 0$, byl emitorový obvod prakticky představován děličem z rezistorů R_9 a R_{10}, R_{11} , umožňujícím dosáhnout velkého zisku, zmenšuje se se zvětšováním vnitřního odporu D_4, D_5 proporcionálně stupeň vazby emitorových obvodů diferenčního zesilovače a uplatňuje se zpětnovazební účinek R_{10}, R_{11} . V extrémním případě, odpovídajícím velkému regulačnímu napětí AVC , lze předpokládat tak velký vnitřní odpor $R_{i(D4+D5)}$, že oba emitorové obvody budou zcela samostatné a diferenční zesilovač degeneruje na dva vzájemně oddělené zesilovací stupně s minimálním napěťovým přenosem, který by byl (při zanedbání funkce druhého regulačního členu D_1, D_2) úměrný poměru R_2/R_{10} , popř. R_4/R_{11} . Ten slouží jednak k dalšímu rozšíření regulačního rozsahu zisku, jednak k určité kompenzaci nelineárního průběhu vnitřního diferenciálního odporu D_4, D_5 . Funkce kolektorového regulačního obvodu je vůči dosud uvažovanému inverzní. Zatím co se vnitřní odpor dvojice D_4, D_5 při zvětšujícím se napětí AVC_m zvětšuje, odpor dvojice D_1, D_2 se zmenšuje. Při velkých vstupních signálech tak bude paralelně zatěžován výstup zesilovače vnitřním odporem $R_{i(D1+D2)}$, čímž se zisk dále zmenší.

Multiplicativní směšovač

Další předností obvodu A244D je řešení jeho směšovače na multiplicativním principu. Při monolitické realizaci těchto obvodů se nejčastěji využívá obvodové konfigurace tzv. analogové násobičky. Projdeme si proto nejprve základní funkční schéma (obr. 39) a považujeme vstupní signály U_1, U_2 za stejnosměrná napětí. Vstupní napětí U_1 (ekvivalent vř signálu AM) ovládá diferenční vstupy zesilovače T_1, T_2 . Napětí U_2 (nahrazující signál oscilátoru) určuje přes převodník U/I T_3 celkový proud I_{C3} zesilovače, skládající se vždy ze dvou složek, I_{C1} a I_{C2} . Součinová funkce zapojení vyplývá z toho, že napětí U_2



Obr. 39. Základní zapojení analogové čtyřkvadrantové násobičky

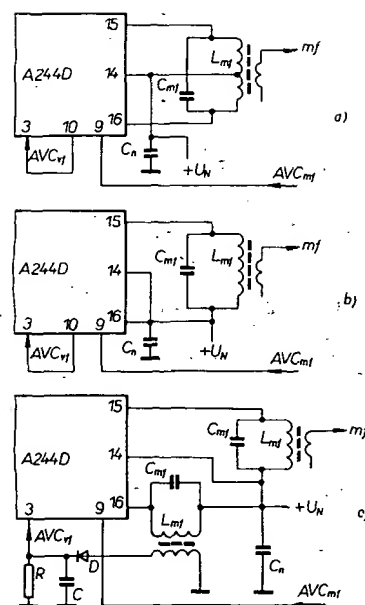
ovládá přenosové strmosti obou tranzistorů diferenčního zesilovače, jehož rozdílové výstupní napětí je rovno

$$U_{\text{výst}} = \frac{q}{kT} \frac{R_2}{R_8} U_1 U_2$$

Základní zapojení má lineární součinnovou charakteristiku jen pro velmi malé úrovně $U_1 \ll kT/q$, tj. řádu mV, a pro velké úrovně $U_2 \gg U_{BE3}$, tj. řádu V.

V podstatě stejného principu je využito i ve směšovacím stupni obvodu A244D. Vůči předchozímu zdokonalené zapojení (obr. 40) se označuje jako tzv. čtyřkvadrantový násobič (směšovač) s křížové vázanými výstupy. Signálový vstup (báze T_7 až T_{10}) je přímo vázán na symetrický výstup předřazeného vř zesilovače. Sinusové napětí oscilátoru (U_{osc}) se vazebním vinutím L_{v2} přivádí na vstupy diferenčního proudového převodníku T_{11}, T_{12} , který ovládá okamžité přenosové strmosti obou diferenčních zesilovačů T_7, T_8 a T_9, T_{10} . Tím je zajištěn vznik mř signálu na výstupu směšovače, aniž by bylo třeba využívat nelineární převodní charakteristiky, zkreslení intermodulačního typu je tedy minimalizováno. Využitím křížové vázaných výstupů směšovače, vyvedených na špičky 15, 16, se téměř dokonale potlačilo pronikání signálu oscilátoru na vstup mř zesilovače, což opět, zvláště při užití soustředěné mř selektivity, omezuje možnosti vzniku křížové modulace v mř obvodech. Lineární režim směšovače je dále zajišťován jeho návazností na řízený vř předzesilovač a linearizačními rezistory R_{13} až R_{16} . Ze stejného důvodu se napájí výstupní, kolektorový obvod z vnějšího zdroje většího napětí, než jaké je k dispozici ve vnitřní struktuře obvodu.

Oba směšovací výstupy (špičky 15, 16) umožňují poměrně širokou variabilitu konkrétního využití. Teoreticky ideální by mělo být řešení podle obr. 41a, vycházející z podstaty balančního směšovače. Užívá se ho však jen zřídka. Předností tohoto zapojení (proti ostatním) je i větší rozkmit signálu na výstupu směšovače a tím možnost potlačit vliv útlumu mř filtru na reálnou citlivost a šumové číslo přijímače.

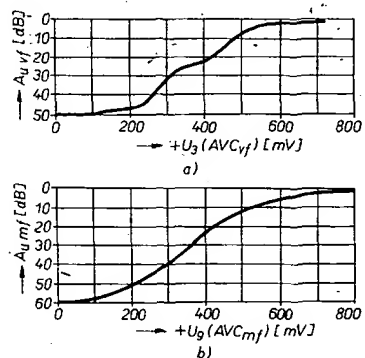


Obr. 41. Základní varianty využití výstupů směšovače A244D

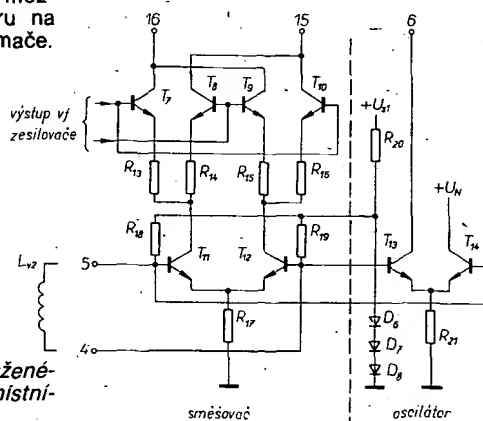
Většinou a u levných přijímačů zásadně se používá pouze jeden ze směšovacích výstupů (obr. 41b), který bývá buď přímo nebo přes přizpůsobovací obvod LC navázán na filtr soustředěné mř selektivity. Druhý, nevyužitý směšovací výstup se v takovém případě zapojuje na rozvod napájecího napětí.

Lze se setkat i se zapojením podle obr. 41c. Jeden z výstupů směšovače se užívá obdobně jako v předchozím případě pro další zpracování signálu mř zesilovačem, druhý slouží k odbočení signálu na usměrňovací obvod pro samostatné řízení vř zisku.

Typická regulační charakteristika celého vř dílu (vř předzesilovač + směšovač) je na obr. 42a.



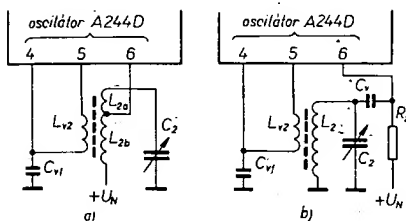
Obr. 42. Regulační charakteristiky AVC obvodu A244D



Obr. 40. Vnitřní struktura dvojité vyvážené multiplikativní směšovače a místního oscilátoru A244D

Místní oscilátor

Aktivními prvky obvodu oscilátoru ve struktuře A244D jsou T_{13} , T_{14} . Rezonanční obvod L_2C_2 se ke kolektoru T_{13} (špička 6) impedančně přizpůsobuje obvykle odbočkou na cívce. Oscilační podmínka je realizována vazebním vinutím L_{2b} , které se připojuje na vývody bázi (špičky 4, 5) tranzistorů se společným emitorovým (vazebním) rezistorem R_{21} . Obvody bázi T_{13} , T_{14} jsou přímo spojeny s bázemi T_{11} , T_{12} diferenčního obvodu. Tím se současně přivádí signál oscilátoru na směšovač. Jeden z vývodů (špička 4, 5) a tedy i jeden konec vazebního vinutí L_{2b} musí být v uzemněn kondenzátorem (obr. 43).



Obr. 43. Základní varianty ošetření interního oscilátoru A244D

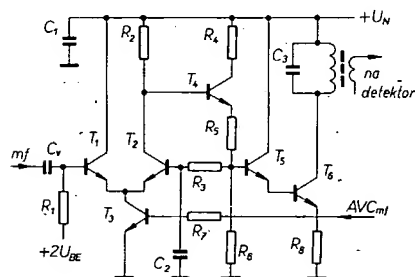
Transformační poměry L_{2a}/L_{2b} i L_2/L_{2c} musí být voleny tak, aby se nejen spolehlivě rozkmital oscilátor, ale aby byl i jeho signál stabilní a „spektrálně čistý“. Pro optimální funkci směšovače je optimální oscilační injekce na špičce 5 asi 200 mV (ef.).

Při menších nárocích na kvalitativní parametry oscilátoru lze použít i zapojení podle obr. 43b. Naopak, pro speciální aplikace nebo zvýšené nároky lze využít externího oscilátoru, vázaného na směšovač buď indukčně nebo kapacitně. Špičku 6 je v takovém případě vhodné zapojit na rozvod napájecího napětí.

Mezifrekvenční zesilovač

Moderní mf zesilovač je vždy charakterizován velkým základním ziskem a jeho regulačním rozsahem. Současně je těžší celkové statické selektivity celého přijímače. Obvodového zjednodušení i zlepšení parametrů se v současné době dosahuje využíváním IO a piezoelektrických mf filtrů soustředěné selektivity. Mf obvody LC, zapojované na výstup mf zesilovače (obr. 35), mají zpravidla druhý význam. Jejich smyslem je potlačit nežádoucí signály (šumy, parazitní rezonance piezoelektrických filtrů, signál oscilátoru), které se při velkém mf zisku mohou vždy nejrůznějšími cestami superponovat na užitečný mf signál.

Mf zesilovač jakostního přijímače musí mít v celém rozsahu regulace zisku lineární přenosovou charakteristiku. Pro první orientaci si jen letmo popíšeme jeden z prvních monolitických mf zesilovačů z obvodu TBA651 (SGS-Ates; obr. 44).



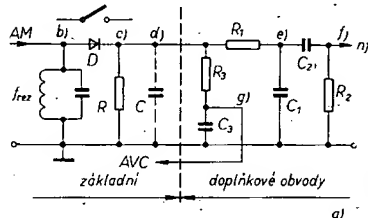
Obr. 44. Zapojení mf zesilovače, využívající části monolitické struktury obvodu TBA651

Zesilovač má na vstupu diferenční zesilovač (za filtrem soustředěné mf selektivity). Výstupní tranzistor T_6 se, zátěží LC pro vnější detekční obvod je z nesymetrického výstupu rozdílového zesilovače (R_2) buzen přes dvojici impedančních převodníků T_4 , T_5 . Regulační napětí AVC ovládá zisk celého mf zesilovače řízením zpětné vazby ve společném emitorovém obvodu tranzistorů T_{11} , T_{12} . Tranzistor T_3 pracuje jako napětím AVC řízený odpor. Napěťový zisk mf zesilovače se tedy mění s poměrem R_2/R_{CE3} . K zabezpečení linearity přenosu musí být vstupní mf signál na bázi T_1 podstatně menší než ss napětí v tomto místě ($2U_{BE}$). Tato podmínka je respektována regulací zisku předřazeného vf zesilovače.

Aplikace. diferenčních zesilovačů v soudobých mf zesilovačích přináší řadu výhodných vlastností. Vedle možnosti relativně snadno dosáhnout velkého zisku a regulačního rozsahu je to hlavně minimální zpětný přenos signálu ($\gamma_{12} \rightarrow 0$), velké potlačení nežádoucích rušivých (z hlediska rozdílového zesilovače soufázových) signálů, vznikajících indukci a napěťovými spády na rozvodu „země“ a velmi dobrá stabilita.

Vnitřní struktura mf zesilovače obvodu A244D je na obr. 36. Uvažujeme nejprve činnost mf zesilovače při jeho minimálním napěťovém zisku, kdy D_{15} až D_{20} vlivem napětí AVC_{mi} nevedou. Mf signál je z výstupu směšovače po průchodu filtrem soustředěné selektivity přiváděn na špičku 12, tj. na bázi tranzistoru T_{17} s emitorovým rezistorem R_{31} a aktivní kolektorovou zátěží R_{27} , T_{18} . Napěťové i výkonové zesilovaný signál je pro další zpracování k dispozici na R_{30} . Mf zesilovač má tři stupně (viz obr. 36). Jejich pracovní režim je stabilizován smyčkou záporné ss zpětné vazby, uzavírající se přes R_{24} , R_{23} , jejichž střed (špička 13) musí být pro mf signál blokován kondenzátorem. Každý ze stupňů mf zesilovače tvoří ve skutečnosti část diferenčního zesilovače. Pracovní režim druhé, zrcadlové části zesilovací kaskády je dán vlastní stejnosměrnou zpětnovazební smyčkou (R_{25} , R_{26} , špička 11 externě blokována vůči špičce 13). Dokonalá symetrie obou částí každého diferenčního zesilovače dovoluje regulovat zisk celého mf zesilovače velmi podobným způsobem, s jakým jsme se již seznámili u vf zesilovače.

Ze schématu vidíme, že regulační napětí AVC_{mi} se zavádí na špičku 9, tj. na bázi T_{32} . Při nulovém napětí AVC, tedy velmi malé úrovni vstupního signálu, bude



Obr. 45. Obvyklé uspořádání diodového detektoru pro AM a jeho základní časové průběhy; a) vlevo obvody sériového diodového detektoru s výstupy nf signálu a regulačního napětí AVC, vpravo charakteristika V/A ideální (plná čára) a reálné (čárkované) detekční diody, b) průběh vf signálu AM na vstupu detektoru, c) odpovídající detekovaný signál při čisté reálné zátěži R , d) průběh signálu v bodě d) při komplexním charakteru zátěže, e), f), g) viz text

$U_{EC32} \approx 0,6$ V a navazující převodník U_{II} s T_{33} bude prakticky uzavřen. Proto bude na bázi regulačního tranzistoru T_{31} plné napětí $U_{32} \approx 3$ V a diferenciální odpory diodových párů D_{15} až D_{20} budou minimální. Záporná zpětná vazba přes emitorové rezistory se zmenší a mf zesilovač bude mít mezní zisk. Bude-li se naopak napětí AVC na špičce 9 zvětšovat, bude se zmenšovat napětí na emitoru T_{31} i proud jednotlivými dvojicemi diod (zvětší se jejich odpor) a zisk celého zesilovače se zmenší. Přenosová funkce zesilovače je lineární, vázaná proudovým charakterem ovládajícího signálu na diodových párech.

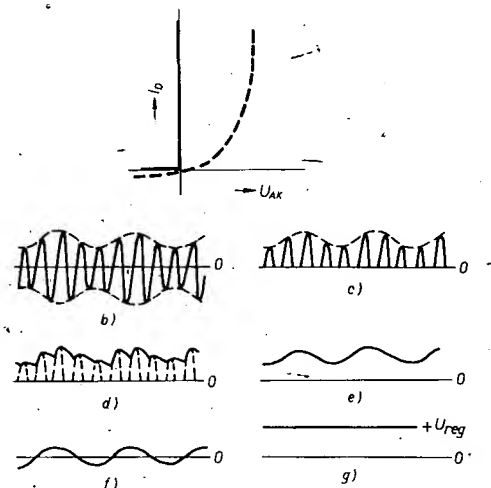
Výstupním signálem třetího řízeného zesilovače je symetricky buzen poslední, napětím AVC již neovládaný diferenční zesilovač T_{29} , T_{30} s nesymetrickým výstupem (na špičce 7) umožňujícím vazbu na externí, zpravidla diodový detektor AM. Maximální zisk celého mf zesilovače je zhruba 60 dB, přibližná regulační charakteristika je na obr. 42b. Jejich průběhu je účelně využito k odvození signálu pro externí indikaci intenzity pole přijímané stanice s přibližně logaritmickou závislostí. Tento signál pro S-metr, proporcionalní regulačnímu napětí AVC_{mi}, je přes emitorový sledovač T_{34} vyveden na špičku 10. S-metr současně slouží jako indikátor vyladění.

Symetrické uspořádání mf zesilovače s velkým rozsahem regulace zisku umožňuje dosáhnout nejen velké citlivosti přijímače, ale díky značnému potlačení nežádoucích soufázových vstupních signálů také výrazně redukovat problémy, spojené se zajištěním jeho kmitočtové stability a odolnosti vůči vzniku křížové modulace.

Externí diodový detektor AM

Detektor je vlastně jediným z významnějších obvodů přijímače, který musí být v každém případě realizován vně struktury obvodu A244D. V praxi se používají téměř výlučně sériové diodové detektory. Přes zdánlivou jednoduchost je však diodový detektor poměrně komplikovaný obvod, zasluhující pozornost.

Typický sériový detektor je na obr. 45a. Uvažujeme nejprve diodu D jako absolutně rychlý a ideální jednosměrný ventil (spínač s vnitřním odporem nulovým v propustném ($R_{ip}=0$) a nekonečným v závěrném ($R_{iz}=\infty$) směru). Dále předpokládáme, že na detekční obvod projde pouze signál jediného užitečného vysílače, například se sinusovým průběhem modulační obálky (obr. 45b). Vyjdeme ze situ-



ace, kdy zátěží diody D je pouze rezistor R. Důsledkem činnosti diody D je odříznutí jedné (záporných) půlvln signálu (obr. 45c). Pripojíme-li nyní paralelně k R čárkovaně zakreslený kondenzátor C vhodné kapacity, změní se výstupní signál detektoru podle obr. 45d. Časová konstanta RC musí být volena tak, aby obvod pracoval jako dynamický špičkový detektor, jehož výstupní napětí sleduje průběh modulační obálky vstupního signálu. Pak nastává vlastní demodulace, rekonstrukce původního modulačního signálu na výslaci straně. Dále uvidíme, že vhodná volba konstanty RC je výsledkem kompromisu, z něhož vyplývá potřeba dodatečně potlačit superponované zbytky v signálu např. jednoduchou dolní propusti R_1C_1 (obr. 45e). Detekovaný signál se pak již od původního liší v podstatě jen tím, že je podložen určitou stejnosměrnou složkou, proporcionální rozkmitu signálu AM na vstupu detektoru. Ta ovšem může být snadno odstraněna vazebním členem R_2C_2 a tak získán čistý demodulovaný nf signál s nulovou ss složkou.

Skutečností, že ss složka detekovaného signálu je proporcionální úrovni signálu AM na vstupu detektoru a v širší souvislosti i úrovni užitečného vf signálu na vstupu přijímače, se s výhodou užívá k odvození napětí AVC pro automatickou regulaci citlivosti vf a mf dílu. K tomu v principu stačí signál na obr. 45d filtrovat členem R_3C_3 s dostatečně velkou časovou konstantou (obr. 45a). Konstanta R_3C_3 se v praxi volí asi 0,1 až 0,2 s. To proto, aby se vf citlivost regulovala dostatečně rychle jak při změnách úrovně vstupního signálu (zvláště v pásmech KV), tak při ladění přijímače. Regulační AVC rozhlasového přijímače má dva úkoly: udržet jednak lineární režim celého vf a mf dílu při všech úrovních vstupního signálu (kritériem jakosti AVC z tohoto hlediska je proto regulační rozsah s ohledem na zkreslení detekovaného signálu) a jednak co nejstálější úroveň detekovaného signálu (hlasitost reprodukce) za stejných podmínek (kritériem účinnosti je tedy v tomto ohledu velikost změny úrovně demodulovaného signálu jako funkce využitelného rozsahu vstupních signálů).

Ideální diodový detektor by měl produkovat demodulovaný nf signál bez zkreslení. V reálném detekčním obvodu však je celá řada často zcela opomíjených příčin a možností vzniku tvarového zkreslení. Pokusme se o jejich postupný rozbor, zaměřený na optimalizaci členů RC s tím, že i nadále uvažujeme ideální diodu D.

Zatěžovací impedance detektoru podle obr. 45 má komplexní charakter. Pro nemodulovaný mf signál lze za zátěž detektoru pokládat pouze R. Zanedbáme-li dočasně čárkovaně ohraňčenou část zapojení, tvoří zátěž detektoru pro nf složku signálu paralelní článek RC . Při modulaci harmonickým signálem se výstupní impedance detektoru zmenšuje s modulačním kmitočtem a je nejmenší při $f_m = 4,5$ kHz. Poměr zatěžovacích impedancí při nulovém a mezním modulačním kmitočtu má vliv nejen na průběh útlumové charakteristiky detektoru, ale i na zkreslení demodulovaného signálu. Proto je třeba volit časovou konstantu $\tau = RC$ tak, aby zmenšení zatěžovací impedance na 4,5 kHz bylo zanedbatelné, neboť jinak se uplatňuje setrvačnost U_{vst} tak, že vznikají nerovnoměrné odchylky okamžitých úrovní časového průběhu detekovaného signálu vůči ideálnímu prů-

běhu modulační obálky, závislé na okamžitě hloubce modulace. Při stanovení časové konstanty lze vycházet z

$$RC = \sqrt{1-m^2} / (m2\pi f_m),$$

při jehož splnění by harmonické zkreslení při uvažované hloubce modulace a kmitočtu f_m nemělo být větší než asi 2 %.

Jako příklad stanovme optimální kapacitu C pro extrémní $m = 90\%$, $f_m = 4,5$ kHz a zvolený zatěžovací odpor $R = 10$ k Ω . Vychází $C = 1,7$ nF. Dobře víme, že v praxi se užívá běžně několikanásobně větší τ . I když je možno respektovat skutečnost, že na mezním modulačním kmitočtu se $m = 90\%$ nedá počítat, neměla by se kapacita C příliš lišit od vypočtené.

I při správně určené časové konstantě se u většiny praktických zapojení diodového detektoru setkáváme s poměrně velkým zkreslením. Příčina bývá nejčastěji v nevyhovujícím poměru zatěžovacího odporu detektoru pro ss složku a nf signály i velmi nízkých kmitočtů. Bývá tomu tak při nevhodně volených odporech zatím neuvažovaných rezistorů v doplňkových členech RC (obr. 45, R_1, R_2, R_3). Pro nemodulovaný signál můžeme opět za zátěž detektoru považovat R . Již pro minimální modulační kmitočet se však k němu paralelně řadí jednak R_3 integračního členu obvodu AVC, jednak sériová kombinace R_1 (člen doplňkové filtrace zbytků vf složky detekovaného signálu) s R_2 (výstupní vazební člen). Příslušné kapacity C_2, C_3 představují pro všechny nf kmitočty zanedbatelnou reaktanci. Vlivem nelineárních změn strmosti detekční charakteristiky vzniká při zpracování modulačního signálu AM tvarové zkreslení, které může být velmi značné. Lze odvodit, že zkreslení tohoto typu se neuplatní jen tehdy, bude-li splněna podmínka $m < (R_{nf}/R_{ss})$. To v praxi znamená požadavek řádového odstupu odporů $R_1, R_2, R_3 \gg R$. Ani tato podmínka v běžných zapojeních detektoru dodržována nebývá.

Dosud jsme si z celé struktury detektorů všimli pouze lineárních, kmitočtově závislých členů RC . Věnujme nyní pozornost i ostatním prvkům, vstupnímu obvodu LC a reálné detekční diodě.

Efektivní jakost rezonančního obvodu Q_{ef} na vstupu detektoru je určena především zatěžovacími články RC a velikostí vstupního signálu. Na nich závisí vstupní odpor detektoru, který lze (při zanedbání úbytku U_{AK} na reálné diodě, tj. při demodulaci velkých signálů) zhruba určit při přibližné rovnosti vstupního vf a výstupního ss výkonu při $f_m = 0$. Vzhledem ke zpracování pouze jedné polarizace vstupního signálu lze psát

$$P_{vst} = 2P_{ss} \text{ a tedy } U_G/I_G = 2U_R/I_R.$$

Platí-li s dostatečnou přesností rovnost $I_G = 2/I_R$, můžeme určit vstupní odpor detektoru ze vztahu $R_{vst} = U_R/2I_R = R/2$. Při uvažování ideální diody D je tedy vstupní odpor sériového detektoru roven polovině zatěžovacího odporu R . Tímto zdánlivým tlumivým odporem je také určena jakost Q_{ef} rezonančního obvodu LC na vstupu detektoru.

Reálná dioda se ovšem od ideální liší. Kromě nenulového čelního napětí $U_{AK} > 0$ se uplatňuje také její dynamický vnitřní odpor $R_{ip} = f(f_D)$. Průběh statické charakteristiky V/A reálné diody lze rozdělit zhruba do tří úseků:

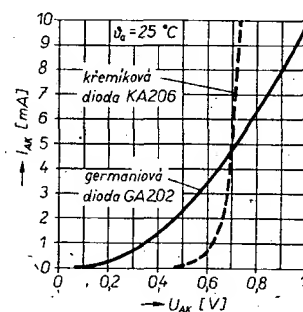
- kvadratického, odpovídajícího napětím U_{AK} řádu mV,
- obecně exponenciálního,
- přibližně lineárního, odpovídajícího nasycenému stavu přechodu p-n. Pro

ideální funkci detektoru je zapotřebí zajistit, aby pracoval v lineárním režimu detekční diody, jinak se uplatňují nelinearity detekční charakteristiky (hlavně jejího počátku), projevující se ve zkreslení demodulovaného nf signálu při:

- detekci malých signálů na vstupu detektoru všeobecně,
- detekci poměrně velkých vstupních signálů, ale při velké hloubce modulace m .

Kromě diferenciálního odporu reálné detekční diody závisí na úrovni vstupního signálu AM i vstupní odpor reálného detektoru. Při velmi malých vstupních signálech, popř. při velké hloubce modulace není R_{vst} konstantní, v extrémních případech se může dokonce blížit dynamickému odporu diody.

K uvedeným jevům nesmí při požadavku minimálního zkreslení demodulovaného signálu docházet. Základním prostředkem, jak dosáhnout lineární detekce, je nutnost zajistit velký signál AM na vstupu detektoru, přičemž potřebný rozkmit (kolem ± 5 V) může být tím menší, čím menší je napětový úbytek U_{AK} – odtud pramení jeden z důvodů trvalého užívání germaniových hrotových detekčních diod. Není to však důvod jediný. Pro orientaci jsou na obr. 46 znázorněny propustné úseky charakteristik V/A běžných Ge a Si diod. Charakteristika germaniové diody je



Obr. 46. Srovnávací diagram charakteristik V/A germaniové a křemíkové diody v propustném směru

méně strmá s nevýrazným prahovým napětím i oblastí nasycení přechodu. Charakteristika se značně blíží kvadratickému průběhu. Takový průběh, zvláště v součinnosti s krátkými zotavovacími dobami přechodu, je velmi výhodný z hlediska minimálního vzniku rušivých kmitočtových složek. Vyšší harmonické kmitočtové složky vznikají v každém nelineárním obvodu, jejichž je detekční obvod ideálním představitelem. Kmitočtová harmonická spektra typu $(1 \text{ až } n)f_m$ mohou být zdrojem rušení vlastního přijímače, nalděného na příslušná kmitočtová pásma.

Křemíková dioda s exponenciálním průběhem charakteristiky V/A má ve srovnání s germaniovou diodou jednak větší a ostře vyjádřené čelní napětí U_{AK} , jednak i velký odpor v závěrném směru. Při případném posuvu počátku souřadnic detekční charakteristiky stejnosměrným „předpínacím“ napětím lze sice dosáhnout menšího činitele tvarového zkreslení detekovaného nf signálu, zároveň se však zvětšuje nebezpečí kmitočtového rušení detektoru.

Výhodné vlastnosti sériového diodového detektoru (jednoduchost, velká účinnost, „dobré chování“ při ladění v pásmu i při detekci signálů s malým odstupem s/š, přijatelné zkreslení...) se v součinnosti s obvodem A244D projevují příznivě především u přijímačů nižší a střední jakostní třídy. Podstatnější zmenšit zkreslení detektoru u lepších přijímačů je složi-

té pro malý dosažitelný rozkmit nf signálu na vstupu detektoru (špička 7) vzhledem k použitému vnitřnímu napětí $IOU_{s2} = 3V$.

Příklady využití A244D

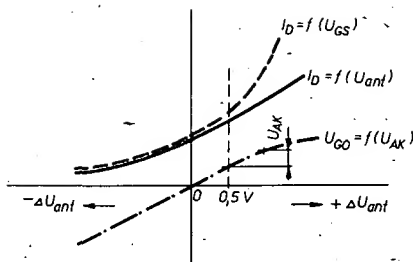
AM-díl automobilového přijímače Trapper 2

Na vstupu přijímače Trapper 2 (PLR) je poměrně neobvyklý obvod. Širokopásmový vf oddělovací a předzesilovací stupeň s FET (T_1). Jeho hlavním smyslem je zajistit impedanční přizpůsobení libovolné autoantény a vstupních laděných obvodů. FET s relativně malým klidovým proudem ($I_D \sim U_S/R_2 = 0,5 V/10^3 \Omega = 0,5 mA$) a přibližně kvadratickou převodní charakteristikou pracuje s laděnou zátěží LC. Pro velké signály se vlivem upínací diody D_1 částečně linearizuje převodní charakteristika (obr. 48). Tlumivka T_1 a dioda D_1 pracují při extrémně velkých vstupních signálech jako vstupní útlumový článek, neboť při nich by mohlo na varikapech BB113 (v podstatě diodách) docházet ke vzniku křížové modulace. Velmi dobrý průběh vstupní selektivity je zajišťován tím, že vstupní laděné obvody jsou řešeny jako dvouobvodová pásmová propust s indukční vazbou.

Přijímač má dva SV a jeden DV rozsah. Rozložení SV do dvou pásem usnadňuje ladění za jízdy. Usporné zapojení vlnového přepínače (tláčítka Isostat) je možné proto, že není užito rozsahů KV. Rezonanční obvody první části vstupního filtru jsou zapojeny sériově, přičemž vinutí pro právě nežádané rozsahy jsou vždy zkrátována kontakty přepínačů. Obdobně jsou zapojeny i obvody druhé části filtru. Vazební vinutí, přizpůsobující výstup filtru k symetrickému vstupu obvodu TCA440 (špičky 1, 2), jsou zapojena v sérii a nepřepínají se.

Stejně je řešeno i přepínání obvodů LC oscilátoru. Přepínače jednak připojují příslušný obvod LC s jeho padingovým kondenzátorem k ladicímu varikapu, jednak vždy zkratují cívky nežádaných rozsahů (kromě SV₁).

K získání potřebné přeladitelnosti vstupních a oscilátorových obvodů je při



Obr. 48. Vliv zachytné diody D_1 na linearizaci zpracování silných signálů z antény (zjednodušeno)

užití varikapů nutné velké stejnosměrné ladicí napětí U_{Lmax} , větší, než je napětí palubní sítě (typ. 12 V). Napětí U_L je zajišťováno obvodem impulsního blokujičho měniče s tranzistorem T_2 bez regulační smyčky. Měníče se současně využívá i k získání napětí pro ladění varikapů dílu VKV. Meze ladicích napětí U_{Lmin} , U_{Lmax} se pro jednotlivé rozsahy nastavují trimry R_{17} , R_{18} , R_{19} a přepínačem P_1 . Jako ladicí prvek slouží potenciometr. Měníč i TCA440 jsou napájeny z jednoduchého napětového stabilizátoru s T_3 , D_4 .

Soustředěná mf selektivita je realizována dvojicí jednoduchých keramických rezonátorů F_{11} , F_{12} a impedančně přizpůsobovacích obvodů LC. Střední mf kmitočet je 465 kHz. Poměrně složité uspořádání mf filtru vyplývá jednak ze snahy dosáhnout co nejlepšího průběhu útlumové mf charakteristiky při minimálním přenosovém útlumu, jednak z užití jednoduchých rezonátorů.

Zapojení detekčního obvodu je velmi jednoduché a pro obvod TCA440 typické. Obdobně lze hodnotit vnější uspořádání obou smyček regulace AVC. Zatímco k regulaci mf smyčky (špička 9) se užívá integrované ss složky detekovaného signálu, k regulaci zisku vf obvodů (špička 3) slouží filtrované (C_{22}) napětí z výstupu pro S-metr, v tomto případě nevyužitý (špička 10).

Přijímač Trapper 2 má v rozsazích AM velmi dobré parametry. Jak z hlediska

citlivosti, tak selektivity snese srovnání se špičkovými výrobky světových výrobců.

AM-díl přijímače Rema Cornet 840 HIFI

U Cornetu 840, obr. 49 (uveden na trh v NDR v roce 1981) se používá klasické ladění dvojitým ladicím kondenzátorem ($2 \times 500 pF$). Přijímač má tři vlnové rozsahy, KV (5,9 až 7,4 MHz), SV a DV. Mf kmitočet je 455 kHz. Přijímač má pro SV vestavěnou feritovou anténu.

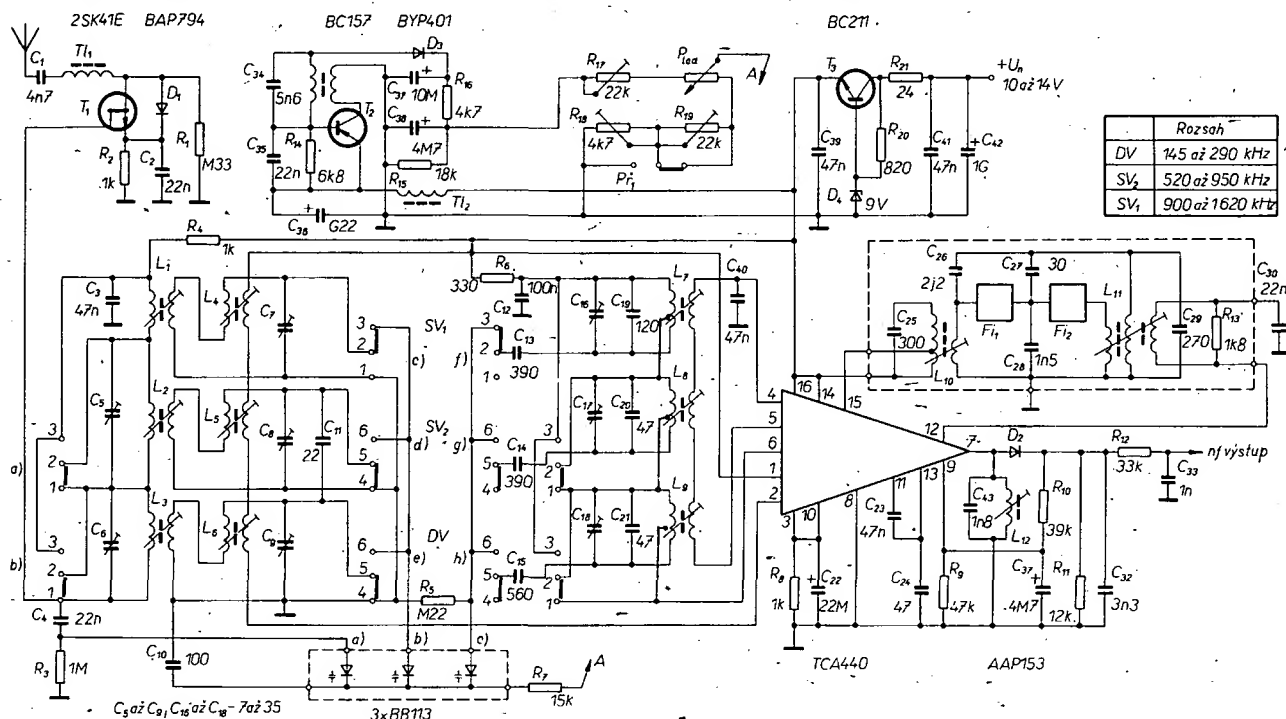
K přizpůsobení vnější antény ke vstupním obvodům LC se používá indukční vazba. Na rozdíl od předchozího zapojení se přepínají při změně vlnových rozsahů i vazební cívky jak vstupních, tak oscilátorových obvodů (na špičky 1, 2 a 4, 5 obvodu A244D). Zapojení oscilátoru je opět klasické, s odbočkou na rezonančním obvodu, umožňující zachovat velký reálný činitel jakosti. Na rozsazích SV, DV je padingovými kondenzátory zajištěn souběh vstup/oscilátor ve třech bodech. V úzkém pásmu KV, rozprostřeném kondenzátory 120 a 150 pF v obvodech LC vstupu i oscilátoru, se nastavuje souběh pouze ve středu rozsahu. To je dobře možné s ohledem na reálnou vstupní selektivitu v daném kmitočtovém rozsahu.

Za pozornost stojí jakostní obvod soustředěné mf selektivity (6obvodový filtr SPF 455 H5), navázaný k A244D bez přizpůsobovacích členů LC. Tím se ve srovnání s řešením na obr. 47 dále podstatně zjednodušilo zapojení. Výstup směšovače (špička 15) je napájen nikoli přes cívku obvodu LC, ale přes rezistor 3,9 k Ω .

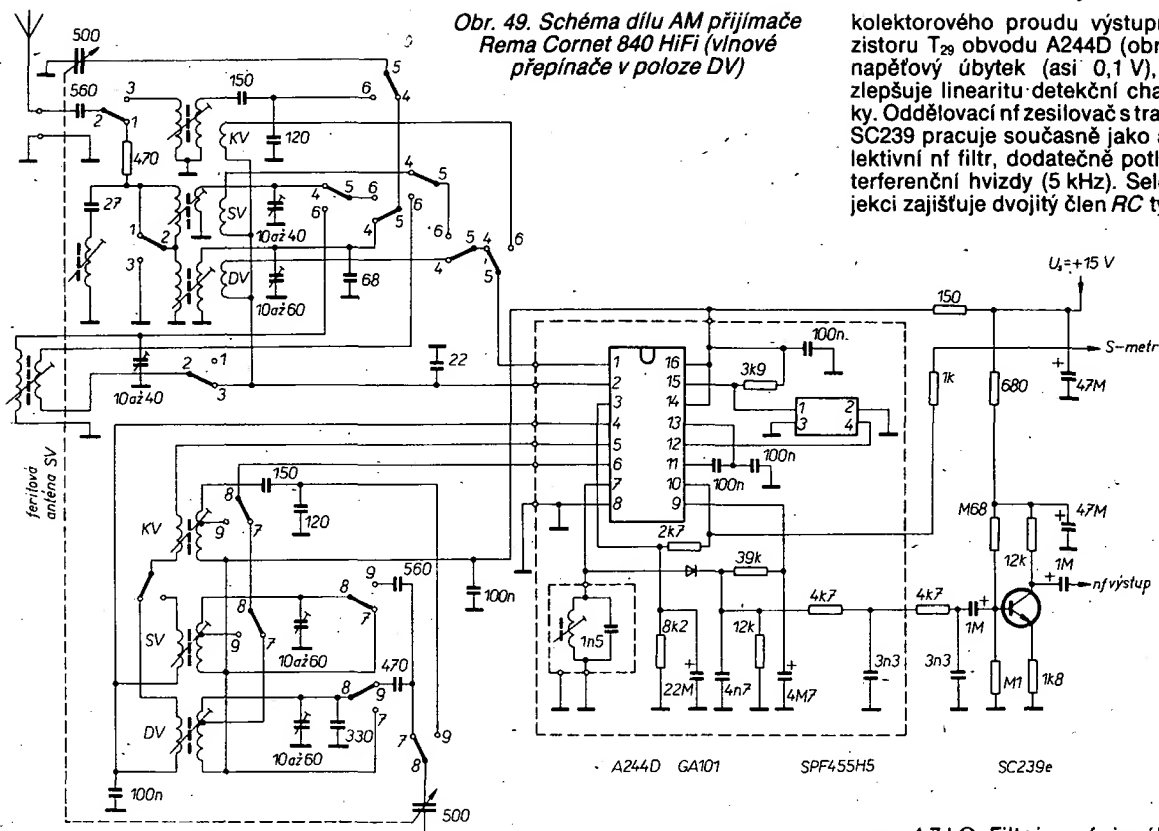
Diodový detektor i regulace AVC jsou řešeny co nejjednodušeji. Detekovaný signál je před dalším zpracováním zesílen T_1 , umožňujícím současně minimální zátěžovat výstup detektoru.

Pro zajímavost si uvedme alespoň základní parametry přijímače [6]:

Mezní citlivost, omezená šumovým poměrem detekovaného signálu $s/s = 20 dB$ při $m = 30\%$, je v pásmech: KV $\approx 30 \mu V$, SV $\approx 35 \mu V$, DV $\approx 70 \mu V$. Poměrné potlačení zrcadlových kmitočtů: KV $> 26 dB$, SV $> 44 dB$, DV $> 60 dB$.



Obr. 47. Schéma rozhlasového přijímače do auta (Trapper 2)



Poměrné potlačení mf signálu na všech rozsazích: > 60 dB.
Využitelný rozsah regulace zisku (na 1 MHz): > 70 dB.
Mezní přenášeny nf kmitočet: typ. 2,8 kHz.

Domnívám se, že díl AM přijímače Cornet 840 není s ohledem na kvalitativní zařazení přijímače zcela „dotažen“, i když citlivostí a selektivitou překonává dřívější typy přijímačů NDR.

AM – díl přijímače RS 5001 HIFI

RS 5001 je prvním přijímačem NDR, používajícím v dílu AM k ladění varikapu. Vstupní laděný obvod je s anténou na všech vlnových rozsazích vázán indukčně. Na rozdíl od klasického řešení se však nevyužívá vzájemné indukčnosti anténní a rezonanční cívky, ale galvanické vazby z odbočky cívky. Vlnový přepínač je zakreslen v poloze KV. Toto pásmo je velmi úzké (5,9 až 6,2 MHz), je rozprostřeno kondenzátory 68 pF, 270 pF ve vstupním a 82 pF, 150 pF v oscilátorovém obvodu. Kondenzátory omezují poměr mezních ladicích kapacit C_{Lmax}/C_{Lmin} na požadovanou velikost. Jako ladicí prvky se používají varikapu KB113, ovládané ladicím napětím v rozsahu 1 až 30 V. K zajištění spojitého přeladění celého rozsahu SV je ve vstupním obvodu dvojice paralelně zapojených varikapů. V oscilátorovém obvodu s menším poměrem f_{max}/f_{min} stačí varikap jediný. Souběh vstup/oscilátor je možno zajistit paddingovými kondenzátory i při nerovnosti kapacit obou ladicích diod. V úzkém pásmu KV je opět souběh nastaven v jednom bodě. Vazba vstupních obvodů LC na A244D je klasická (symetrická vazební vinutí). Klasicky jsou řešeny i obvody oscilátoru s odbočkami na obvodech LC a vazebními vinutími.

Zapojení A244D je vcelku běžné. Jistou zvláštností je snad jen to, že k získání

regulačního napětí AVC_{cr} , zaváděného na špičku 3, je užito kombinace obou základních metod podle obr. 41c: používá se jednak běžný způsob (z výstupu pro S-metr, špička 10, rezistor 4,7 k Ω), jednak se usměrňuje a filtruje mf signál, odebraný přes MF_2 z doplňkového výstupu směšovače (špička 16). Tímto řešením lze lépe jak potlačit možnost vzniku křížové modulace, tak využít citlivosti přijímače.

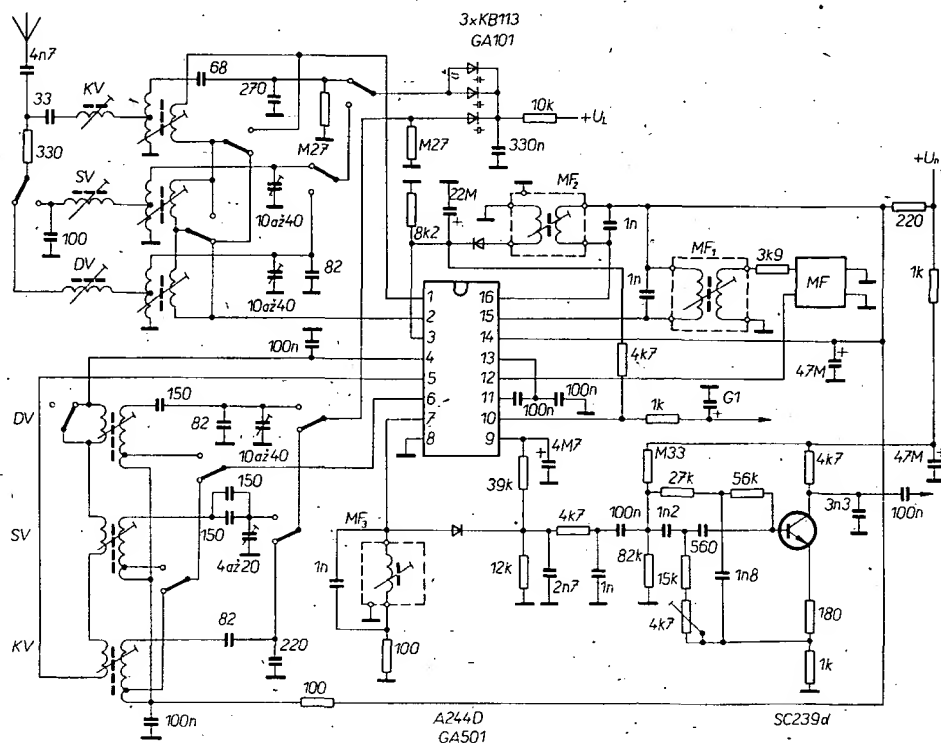
Amplitudový diodový detektor je standardní. Rezistor 100 Ω v sérii s detekčním obvodem LC, na němž vzniká průchodem

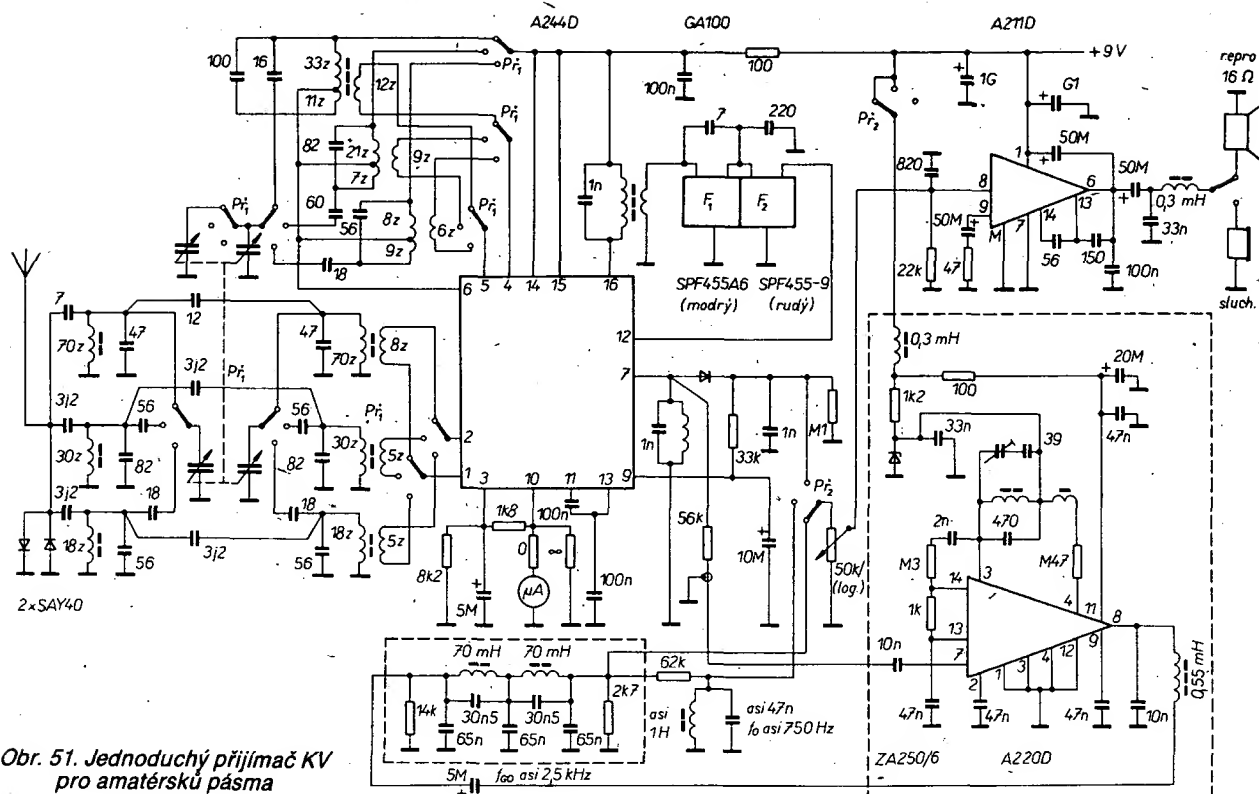
kolektorového proudu výstupního tranzistoru T_{29} obvodu A244D (obr. 36) malý napěťový úbytek (asi 0,1 V), poněkud zlepšuje linearitu detekční charakteristiky. Oddělovací nf zesilovač s tranzistorem SC239 pracuje současně jako aktivní selektivní nf filtr, dodatečně potlačující interferenční hvězdy (5 kHz). Selektivní reakci zajišťuje dvojtyp \bar{RC} typu T s tri-

mrem 4,7 k Ω . Filtr je v nf signálové cestě zařazen trvale.

Uváděné technické údaje jsou téměř shodné s údaji přijímače Cornet 840. Mezní přenašeny nf kmitočet je 2,2 kHz (bez dalších specifikací), činitel zkreslení detekovaného signálu $k = 5 \%$ při 1 kHz, mezní přípustná úroveň vstupního signálu pro $k = 10 \%$ je asi 500 mV. Na rozdíl od parametru Cornetu 840 není uváděno potlačení mf kmitočtu, ani záměrně, neboť RS 5001 neuzivá mf odlaďovače.

Domnívám se, že u současných příjimačů NDR není řešení dílů AM věnována zvlášť velká pozornost. Hlavní důraz je





Obr. 51. Jednoduchý přijímač KV pro amatérské pásmo

zřejmě kladen na citlivost a mf selektivitu. Počet vlnových rozsahů, šířka přenosového pásma, zkreslení signálu a uživatelský komfort jsou pravděpodobně aspekty, potlačené trendem považovat pásma AM za pouhý doplněk přijímače hi-fi. Podle mého názoru je to však pouze dočasný trend.

Jednoduchý přijímač pro amatérské pásmo KV

Konstrukce jakostního přijímače KV patří k mimořádně obtížným úkolům. Základních koncepčních problémů jsme se stručně dotkli v příslušné kapitole. Zvláště začínající amatéři musí zpravidla ze svých nároků hodně slevovat, protože jsou omezováni dostupnou součástkovou základnou; pro ně může být určitou inspirací schéma miniaturního (185 × 50 × 125 mm), bateriového ($U_n = 9\text{ V}$) třírozsahového amatérského přijímače pro pásma 80, 40 a 20 m [7].

Schéma přijímače je na obr. 51. Obvod A244D opět zastává funkce všech aktivních a regulačních bloků až po detekci, obvod A220D pracuje jako kombinovaný produkt-detektor/BFO, umožňující provoz SSB/CW.

Vstupní vf selektivita je v každém rozsahu tvořena dvojitým, kapacitně vázaným i laděným filtrem LC. Mf selektivita je zajišťována dvojicí piezorezonátorů vyššího řádu. K dalšímu potlačení rušení příjmu sousedními stanicemi a zlepšení odstupu s/s je využito obvyklé doplňkové nf selektivity (dolní propust F_{13} , $s f_n = 2,5\text{ kHz}$ pro SSB a rezonanční filtr F_{14} s $f_0 = 750\text{ Hz}$ pro CW).

Vstupní a oscilátorové obvody jsou laděny čtyřnásobným ladicím kondenzátorem, jehož čtvrtá sekce se používá pouze v pásmu 80 m (oscilátorový obvod). Uvádí se, že důvodem je možnost spojitě přeladovat toto pásmo; ladicí „kvartál“ má zřejmě malý poměr C_{Lmax}/C_{Lmin} . Souběh je ve všech pásmech řešen paddingovými kondenzátory. Údaje ladicích kondenzátorů ani provedení cívek nebyly v původním článku uvedeny. Pro první orientaci jsou na obr. 51 alespoň počty závitů jednotlivých cívek.

K regulaci obou smyček AVC (vf i mf) je užito základní varianty ošetření obvodu A244D. Indikační rozsah S-metru se nastavuje volbou odporu rezistorů R_s , R_p . Na rozdíl od většiny přijímačů pro amatérské pásmo KV není využito možnosti ruční regulace vf citlivosti.

Mód přijímače pro různé druhy provozu (modulace SSB, CW, AM) se nastavuje otočným prepínačem ($P_{2a,b}$). Poloze 1 odpovídá provoz SSB, poloze 2 provoz CW. V obou případech je mf signál demodulován kombinovaným obvodem produkt-detektoru/záznějového oscilátoru, využívajícím A220D. Demodulovaný signál SSB, popř. CW prochází na regulátor hlasitosti a nf zesilovač přes příslušný nf filtr (F_{13} , F_{14}). Při nastavení P_{22} do polohy 3, odpovídající detekci AM, se nf filtr nevyužívá a produkt-detektor není napájen.

Podrobněji se tímto přijímačem, na kterém je ostatně znát, že byl „šit horkou jehlou“, zabývat nebudeme. Detailnější informace o dílčích obvodech mohou zájemci čerpat z literatury, uvedené v [7]. Můžeme však konstatovat, že i když užité koncepce nepatří k nejlepším, nabízí využití integrovaných obvodů cestu k relativně velmi levné a jednoduché konstrukci začátečnického přijímače.

Obvod A244D lze použít i v přijímačích KV s dvojitým směšováním. Je však nutno mít na paměti, že mezní využitelný mf kmitočet je asi 2 MHz. Proto je obvod vhodný především k realizaci druhé mezfrequence. V řadě případů může být užitečná možnost využít externí oscilátor.

Přijímače FM

Na rozdíl od soustavně opomíjených přijímačů AM věnuje Amatérské radio problematice zpracování kmitočtové modulovaných signálů i konstrukční činnosti v této oblasti mnohem větší pozornost. Protože samozřejmě platí, že podstatné problémy, spojené s jakostním zpracováním AM i FM signálů mají společný základ, může i začínající konstruktér v návaznosti

na předchozí kapitoly a práce ostatních autorů získat velmi rychle dobrou základní orientaci i ve sféře přijímačů FM.

Na obr. 52 je blokové schéma přijímače klasické koncepce, umožňující stručně stanovit požadavky na jednotlivé funkční celky. Základním prostředkem, jak relativně snadno dosáhnout velké citlivosti a statické selektivity je opět směšovací, superhetová koncepce; přičemž na rozdíl od přijímačů AM vystupují do popředí některá specifika, k nimž patří zejména:

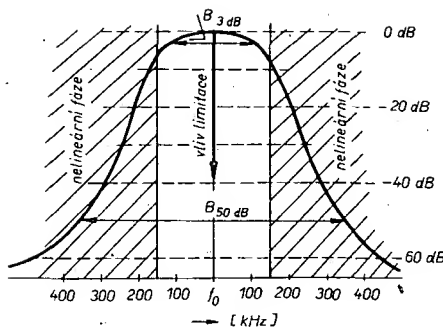
- potřeba malého šumového čísla přijímače s velkou citlivostí, vyplývající z řádově nižších úrovní anténních signálů,
- nezbytnost respektovat techniku VKV; související s kmitočtovou polohou pásem FM,
- odlišné požadavky na některé obvody (mf zesilovač/omezovač, demodulátor ...) vzhledem ke zpracování signálu FM.

V návaznosti na obr. 52 si rozdělíme blokové schéma přijímače FM do čtyř částí:

- a) jednotka VKV – zajišťuje konverzi vstupního, anténního signálu na signál mezifrekvenční,
- b) mf zesilovač/omezovač – v podstatné míře kryje v zisk a selektivitu celého přijímače,
- c) demodulátor – zajišťuje demodulaci přijímaného signálu FM,
- d) pomocné a doplňkové obvody – jednak zajišťují optimální pracovní režim předchozích bloků za nejrůznějších vstupních podmínek, jednak zvyšují uživatelský komfort přijímače.

Vstupní jednotka VKV

K základním požadavkům na jakostní jednotku VKV, která v zásadní míře určuje šumové vlastnosti celého přijímače, patří zejména dobré přizpůsobení anténního vstupu k anténě (75 nebo 300 Ω), velký zisk při malém šumovém čísle, vf selekti-



Obr. 54. K vlivu omezovače na zmenšení reálné selektivity

se signál na vstupu mf filtru, zlepšuje se omezovací účinnost omezovací části mf, což má za následek horší potlačení nežádoucích signálů, jejichž kmitočty byly původně mimo propustné pásmo mf filtru. Tato situace je na obr. 54 interpretována posuvem po úrovněové ose směrem dolů, v praxi znamená nežádoucí zhoršení odučitelnosti sousedních kanálů a pochopitelně i možnost vzniku intermodulačních produktů i v obvodech omezovacího zesilovače, za filtrem soustředěné mf selektivity. To jsou ovšem pádné důvody jak pro uvážlivé řešení lineární části mf zesilovače, tak zvláště pro regulaci zisku jednotky VKV. Účelné je i úsilí dosáhnout co největší „předřadné“ mf selektivity na rozhraní výstup jednotky VKV – vstup mf zesilovače.

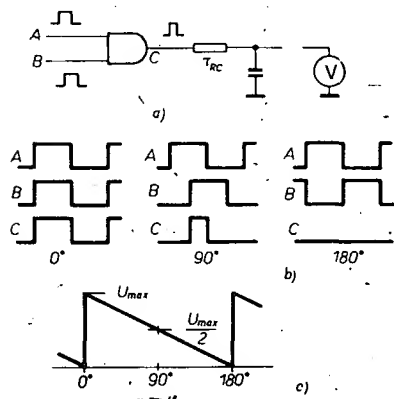
Konstrukce solidního mf zesilovače je dnes, ve srovnání s nedávnou minulostí, mnohem jednodušší. Možnost použít integrované obvody a filtry se promítá nejen v možnosti snadno dosáhnout dobrých parametrů, ale i například ve zjednodušeném nastavování, návrhu desky s plošnými spoji atd.

Demodulátory signálu FM

Důsledkem systematického úsilí o co největší obvodovou integraci (koincidenční detektor) či přiblížení se ideálním funkčním vlastnostem (detektor PLL) je pro současnost typický odklon od klasických demodulátorů FM, jejichž představitelem je poměrový detektor.

Koincidenční detektor

Princip koincidenčního detektoru i jeho obvodové řešení je jistě většinou čtenářů známo v souvislosti se strukturou tuzemského obvodu MAA661. Pro začínající odvodíme alespoň vlastní podstatu detektoru, vyplývající z logické, koincidenční funkce. Zavedeme-li na vstupy hradla AND (obr. 55) dva fázově synchronní impulsní signály A, B o střídě 1:1, bude



Obr. 55. Základní zapojení, časové průběhy a charakteristika koincidenčního fázového detektoru

jejich produktem na výstupu hradla signál C o stejném kmitočtu, ale odlišné střídě. Ta bude přesně proporcionální vzájemnému fázovému vztahu obou signálů A, B. Přitom můžeme rozlišit tři mezní stavy:

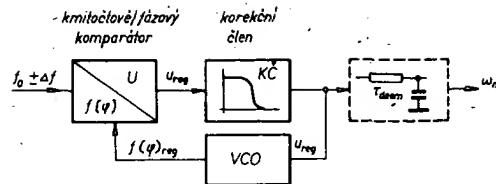
- při fázové shodě signálů A, B bude s nimi shodný i signál C (činitel plnění výstupního impulsu 1:2),
- při vzájemném fázovém posuvu o 90° bude doba trvání výstupního impulsu vůči vstupním signálům poloviční (činitel plnění 1:4),
- při vzájemné fázové inverzi signálů A, B nebude na výstupu hradla žádný signál.

Úměrné činiteli plnění impulsního signálu C bude ss napětí na výstupu integračního členu RC (obr. 55c). Celý obvod tedy pracuje jako fázový detektor. Stejněho principu lze využít i k demodulaci signálu FM za předpokladu, že kmitočtovou modulaci nejprve převedeme na modulaci fázovou. Tato cesta není ničím novým, je i principem funkce poměrového detektoru. U koincidenčního detektoru se k původnímu signálu (např. A) vytváří doplňkový (B) tak, aby jejich okamžitý vzájemný fázový poset byl úměrný okamžitému kmitočtovému zdvihu signálu FM. Na jeden (B) vstup koincidenčního detektoru stačí proto pro malé kmitočtové zdvihy $\Delta f/f \ll 1$ zařadit jednoduchý sérioparalelní článek s vhodným průběhem fázové charakteristiky. Fázovací článek musí být nastaven tak, aby fázové kvadratury 90° bylo dosaženo právě pro nulový kmitočtový zdvih, tj. pro $f_0 = 10,7$ MHz. Tehdy je zaručeno využívání lineární části jeho fázové charakteristiky. Kmitočtová linearita detektoru je přímo úměrná linearitě charakteristiky fázovacího členu.

K získání velké konverzní účinnosti a k potlačení parazitních produktů se při monolitické realizaci koincidenčního detektoru nejčastěji využívá vlastnosti balančního modulatoru, pracujícího v nasyceném impulsním režimu jako logická násobička. Základním předpokladem správné funkce i určitým nedostatkem vůči poměrovému detektoru je nezbytnost dokonalého amplitudového omezení signálu FM. K základním přednostem (kromě možnosti společné integrace s obvody mf zesilovače) patří dynamika výstupního nf signálu větší než 40 dB, možnost jednoduchého a tím i stabilního nastavení a ošetření několika vnějšími prvky.

Detektor PLL

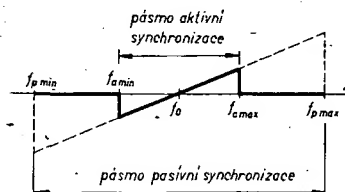
Koincidenční detektor, který je v současné době jistě nejvhodnějším praktickým řešením demodulátoru FM, má ovšem i své nedostatky. Hlavním je jeho širokopásmovost, vyplývající ze způsobu řešení fázovacího členu a malá odolnost vůči impulsnímu rušení (při zpracování malého vstupního signálu). Perspektivním směrem jsou detektory, pracující na principu využití smyčky automatického fázového závěsu, PLL. S těmito velice zajímavými obvody se v současné době setkáváme např. v japonských a amerických přijímačích. Některé konstrukce, zřejmě inspirované článkem [14], již byly popsány i v AR. Na obr. 56 je princip využití smyčky PLL pro demodulaci signálu FM, známý již desítky let. Signál FM vhodného kmitočtu $f_0 \pm \Delta f$ ovládá referenční vstup fázového detektoru/komparátoru FD. Na druhý ze vstupů detektoru působí signál napěťově řízeného oscilátoru VCO. Oscilátor je stejně jako FD součástí uzavřené smyčky, řízené do kmitočtového a fázového synchronismu právě ovládaním VCO výstupním napětím FD. Pokud není přijímač vyladěn na stanici, kmitá VCO volně v blízkosti použitého mf kmitočtu. Jakmile se však na signálovém



Obr. 56. Základní schéma využití smyčky fázového závěsu (PLL) k demodulaci signálu FM

vstupu FD objeví kmitočtově modulovaný signál o dostatečné amplitudě a vhodném kmitočtu, uvádí smyčka oscilátor VCO do trvalého synchronismu se vstupním signálem. Aby však VCO mohl pracovat jako „kmitočtový sledovač“ vstupního signálu, musí napětí $U_{reg(t)}$ na jeho vstupu (tj. výstupní signál FD po průchodu korekčním členem KC) být vlastně shodné s původní modulační složkou signálu FM. Napětí $U_{reg(t)}$ proto představuje přímo demodulovaný nf signál, který již může být zaveden na stereofonní dekodér nebo na článek deemfáze (u monofonního přijímače).

Rozhodující vliv na vlastnosti a chování detektoru PLL má především korekční člen, na který jsou kladeny mnohé protichůdné požadavky. Pro vlastní počáteční zasynchronování smyčky vstupním signálem je žádoucí filtr s velkou šířkou pásma – s ní se zvětšuje i kmitočtová šířka pásma aktivní synchronizace (obr. 57 plnou čarou). Jakmile je však již PLL smyčka jednou vsynchronismu, je šířka pásma,



Obr. 57. K vlivu parametrů korekčního členu a zisku smyčky na vlastnosti demodulátoru

v níž je schopna synchronismus udržet (pásmo pasivní synchronizace) vždy větší, na korekčním členu prakticky nezávislá (je určena ziskem FD a strmostí VCO). Naopak, z hlediska odolnosti zasynchronované smyčky PLL vůči rušivým signálům je žádoucí široká pásma aktivní synchronizace co nejmenší, musí však být dostatečně velká z dalšího hlediska, kterým je nezbytnost zabezpečit minimální setrvačnost smyčky v poměru k mezímu kmitočtovému zdvihu a modulačnímu indexu zpracovávaného signálu FM. Přenosová funkce korekčního členu a zisk smyčky tedy určují jednak jakost demodulovaného signálu, jednak jeho odolnost vůči vnějším rušivým vlivům. Ta vyplývá z integračního charakteru smyčky PLL (korekčního členu), jehož důsledkem je teoretické zvětšení odstupe s/s pro malé vstupní signály, především však zvětšená odolnost vůči impulsnímu rušení a vlastní selektivita detektoru.

Na rozdíl od jiných autorů bych však při této příležitosti chtěl upozornit i na problémy, související s praktickým provozem smyčky. Je to například její chování při ladění v pásmu, nedokonalém vyladění a v neposlední řadě i negativní působení

na vlastní přijímač, především na jednotku VKV a mř zesilovač (harmonické VCO ...). Širšímu a efektivnějšímu uplatnění detektorů PLL brání především přetrvávající nedostupnost monolitických fázových závěsů.

Pomocné a doplňkové obvody

Soubor těchto obvodů, užívaných v rozhlasových přijímačích, lze zhruba rozdělit do dvou skupin. Do první patří ty, které „vylepšují“ činnost přijímače (například AVC, AFC ...). Do druhé skupiny můžeme zařadit takové obvody, které zlepšují obsluhu přijímače (předvolby, muting, automatické ladění ...). Hranice mezi oběma skupinami není ovšem striktní. V posledních letech se u řady profesionálních přijímačů setkáváme s řadou dalších, neobvykle koncipovaných obvodů, které kromě toho, že zajišťují požadované funkce, více či méně ovlivňují i řešení celého přijímače a mnohdy tak naznačují i perspektivy dalšího rozvoje (např. cesta od číslicové stupnice k digitálnímu tuneru).

Číslicová stupnice

Číslicová stupnice v klasické formě je prvním náznakem uplatnění digitálních obvodů v rozhlasovém přijímači. Stupnice byla ovšem původně vyvinuta pro komunikační přijímač a její uplatnění v rozhlasovém zařízení je (mimo rozsahy KV) věcí diskuse. Princip je velmi jednoduchý. Protože kmitočet vstupního signálu přímo měřit nelze, vychází se z konstantní úměry $f_{osc} = f_{vst} + f_{mf}$ tak, že se měří kmitočet oscilátoru. Ten pak musí být vyhodnocen tak, že je indikován údajem o f_{mf} menším. Displej stupnice proto indikuje přesné kmitočet vstupního signálu.

První podmínkou přesnosti uvedené metody je přesně definovaný mř kmitočet – s výhodou se vychází z přesně definovaného a stabilního středního kmitočtu piezoelektrického mř filtru (obr. 58a). Signál oscilátoru se v obvodu impulsního tvarovače převede na pravoúhlý průběh a jako kmitočet se rychlým děličem vydělí na kmitočet, dále vhodný pro zpracování běžnou logikou. K vyhodnocení měřeného kmitočtu se užívá dekadických čítačů, buď s jednoduchým nastavením, nebo reverzibilních. Podpůrné obvody jsou tvořeny přesnou časovou základnou, řízenou krystalem a předděličkou $\times X$. Před-

nastavení čítače i podpůrné obvody ovládá řídicí logika, umožňující nastavit rozsah několika logickými signály.

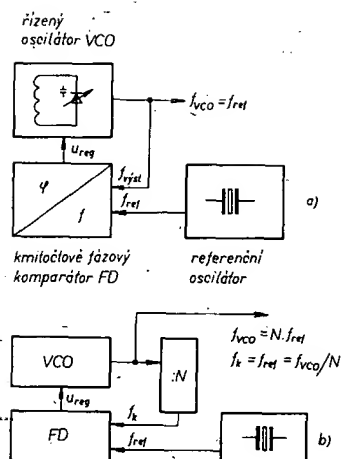
V souvislosti s obr. 58 uvažme možné řešení jednoduché stupnice s přednastavitelným čítačem a 4místnou indikací do 110 MHz. Předpokládejme, že přijímač VKV je právě vyladěn na $f_{vst} = 70$ MHz, čemuž odpovídá $f_{osc} = 80,7$ MHz. Pro 4místnou indikaci použijeme čítač se čtyřmi dekádami, s mezní potřebnou kapacitou $N_{max} = 110,0 \text{ MHz} = 1100$. Řídicí jednotka musí před startem každého měřicího cyklu, obr. 58b, zajistit přednastavení čítače na počáteční hodnotu $N_{poč} = 10 \cdot (110,0 - 10,7) = 993$. Od této počáteční hodnoty v okamžiku startu začíná čítač zvětšovat svůj obsah až k mezní kapacitě N_{max} , po jejímž dosažení skokem klesá k nule. Doba, za niž je obsah čítače vynulován, je proměnná. Závisí na právě nastaveném kmitočtu oscilátoru přijímače. Vždy však bude trvat právě 107 impulsů na hodinovém vstupu čítače. Ten ovšem v průběhu měřicího cyklu pracuje dál, proto znovu (tentokrát od nuly) zvětšuje svůj obsah. Při $f_{osc} = 80,7$ MHz mu do konce pevně definovaného měřicího cyklu zbývá právě $807 - 107 = 700$ hodinových impulsů. Na konci měřicího cyklu je obsah všech čítačových dekád přenesen do mezipaměti a pak indikován displejem jako vyladěný vstupní kmitočet 070,0 MHz.

Pro zajímavost, univerzální obvod SDA5680 digitální stupnice pro KV, SV, DV, VKV a mř kmitočty 460 kHz a 10,7 MHz stojí v NSR asi 36 DM, stejně drahý je i k tomuto obvodu příslušný 5místný displej LCD. Domnívám se, že bez podobných obvodů nemá smysl digitální stupnici pro běžný rozhlasový přijímač vůbec stavět. Jednak proto, že s běžnými obvody a číslicovkami LED vychází příliš nákladná a pak proto, že při velké spotřebě proudu vzniká nebezpečí kmitočtového rušení vlastních obvodů přijímače.

Digitální tuner FM

V posledních letech se u špičkových zahraničních přijímačů setkáváme s reklamními označeními např. Synthesizer – Tuner, PLL-Quarz – Digital – Tuner, Raster – Tuner atd., což všechno znamená, že jsou přijímače vybaveny číslicovým laděním. I když mají číslicovou stupnici, značně se od předchozího řešení liší. Zatímco samotná číslicová stupnice je v podstatě pouze pasivním doplňkovým obvodem, jsou obvody v oblasti číslicového ladění rozhlasových přijímačů něčím zcela novým, hlavně z hlediska perspektivy jejich dalšího vývoje. Na tom nic nemění fakt, že princip číslicového ladění je znám a užíván již poměrně dlouho, zejména v přístrojové, letecké a vojenské technice.

Základem číslicového ladění je opět využití smyčky fázového závěsu PLL. V rozhlasovém přijímači ho poprvé použila firma Scott v r. 1970. Princip využití PLL k realizaci skokově přeladitelného rastrového oscilátoru je na obr. 59 (pouze princip PLL). Signál VCO, za který dále považujeme signál varikapu řízeného oscilátoru jednotky VKV, je kmitočtově fázo-



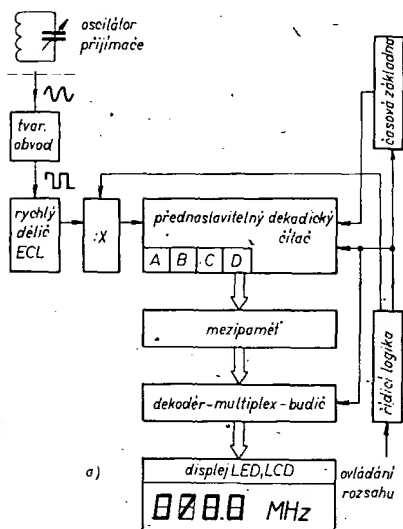
Obr. 59. K rozboru přeladitelného rastrového oscilátoru PLL

vým komparátorem udržován v přesném synchronismu s referenčním, velmi stabilním kmitočtem krystalového oscilátoru. Taková smyčka v uvažované aplikaci ovšem nemá praktický smysl, protože může generovat pouze signál jediného kmitočtu, shodného s f_{ref} . Vříd-li-li se však do smyčky ovladatelný (programovatelný) kmitočtový dělič N , obr. 59b, bude v zasoynchronizovaném režimu kmitočet VCO vždy N krát vyšší než f_{ref} , přitom však stejně stabilní. Pokud lze VCO přeladit v širokém rozsahu, může v zásadě pracovat na jakémkoli harmonickém násobku referenčního kmitočtu f_{ref} . V praxi je samozřejmě žádoucí volit dělicí poměr N co nejmenší – tím se redukuje úroveň číslicového šumu smyčky, narušující spektrální čistotu kmitočtu f_{vco} , a doba, potřebná k dosažení ustáleného režimu smyčky.

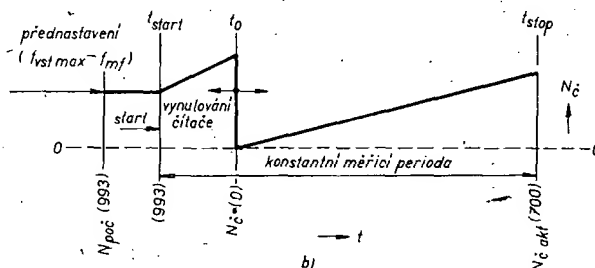
Je logické, že smyčka PLL nemůže být přeladována spojitě. K nastavení určitého kmitočtu f_{vco} je třeba přeprogramovat dělicí poměry jednotlivých dekád děliče N . To ovšem není zásadní problém, protože jednotlivé vysílače v pásmu CCIR jsou uspořádány v kmitočtovém rastru po 100 kHz.

Projdeme pro názornost zjednodušené schéma oscilátoru PLL, založené právě na využití rastru 100 kHz, obr. 60. Obdobně jako u digitální stupnice musí být signál o f_{vco} z jednotky VKV odebrán přes vhodný tvarovací obvod a rychlou kmitočtovou předděličku. Vycházíme z obvykle užívaného dělicího poměru 1:4, na obr. 60 zajišťovaného děličem K_2 . Pro zajištění rastru 100 kHz f_{vco} pak musí být referenční kmitočet f_{ref}/K_1 na vstupu FD roven $100 \text{ kHz}/K_2 = 25 \text{ kHz}$. Při libovolném referenčním krystalu lze tuto podmínku splnit druhým předřadným děličem K_1 . Například pro $f_{ref} = 10 \text{ MHz}$ bude $K_1 = 10/0,025 = 400$.

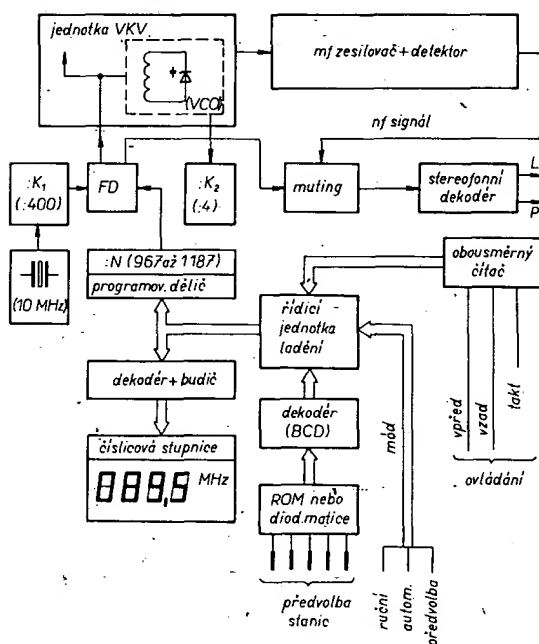
Nyní již můžeme stanovit požadovaný rozsah programovatelnosti hlavního děliče N . Uvažujeme CCIR, tj. rozsah $f_{vst} = 86$ až 108 MHz. Příslušný kmitočtový obor oscilátoru ($f_{osc} = f_{vst} + 10,7 \text{ MHz}$) je roven 96,7 až 118,7 MHz, po vydělení předdělič-



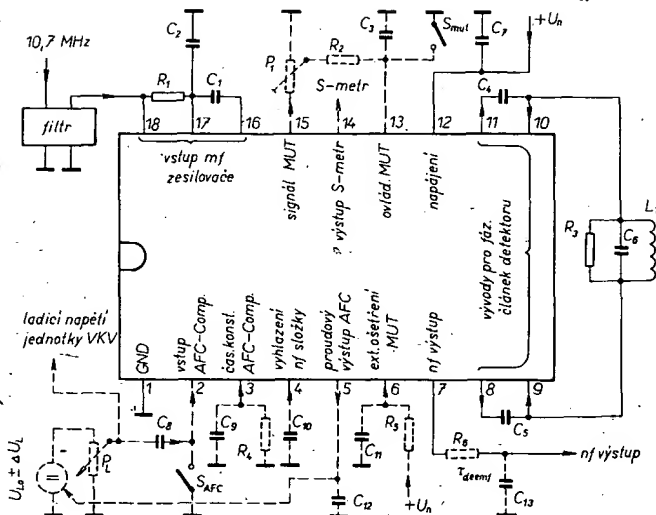
Obr. 58. Stylizované blokové schéma číslicové stupnice s přednastavitelným čítačem (a) a grafické znázornění (b) její činnosti



Obr. 60. Základní idea číslicového ladění rozhlasového přijímače



Obr. 63. Jednotlivé vývody a základní vnější součásti obvodu A225D



Obr. 61. Zjednodušené blokové schéma číslicového rastrového ladění přijímače FM

vání přijímaného signálu FM nic nového, spíše naopak. Nelze přehlédnout problémy spojené s negativním vlivem činnosti smyčky PLL na vlastní obvodu-přijímače (kmitočtové rušení, vliv číslicového šumu smyčky na spektrální čistotu signálu oscilátoru a tím i šum a rušivé signály v demodulovaném ní výstupu). Přesné a stabilní vyladění přijímače, které je původním smyslem celé koncepce, stejně jako vnější efekty, je drazé placeno neúměrným zkomplikováním celé konstrukce.

Přesto jsem přesvědčen, že číslicově laděné přijímače jsou největším koncepčním přínosem vývoje posledních desetiletí. Ukazují totiž cestu, kterou může dosud více či méně čistě analogová technika rozhlasových přijímačů vyjít ze slepé uličky prakticky uzavřeného vývojového cyklu.

kou K_2 s konstantním poměrem 1:4 pak 24,175 až 29,675 MHz. Mezní požadované poměry programovatelného děliče N jsou:

$$N_{\min} = 24\,175 : 25 = 967,$$

$$N_{\max} = 29\,675 : 25 = 1187.$$

Blokové zapojení přijímače s rastrem 100 kHz je na obr. 61. Zajímavé jsou problémy, ale i možnosti spojené s praktickým řešením číslicového ladění. Obdobu běžného ladičského knoflíku je s ohledem na nepositivní, rastrové ladění poměrně neúčelná a také obtížně realizovatelná. Snad nejsnazší je v tomto případě použít ladič potenciometr, ovlastující programo-

vatelny čítač *N* prostřednictvím převodníku A/D. Častěji užívané a do značné míry efektivnější jsou způsoby ladění, při nichž je klasický ladící knoflík zcela vypuštěn. Nahrazuje se buď programováním klávesovým polem, nebo dvojicí tlačítek (vpřed, vzad), ovládající při potřebě přeladění přijímače stav programovatelného děliče přes pomocný, reverzibilní čítač (obr. 61). Princip je vhodný i pro automatické ladění. Ve srovnání s klasickými přijímači je poněkud komplikovanější řešení a nastavování obvodů předvolby stanic.

Podle mého názoru nepřináší číslicové, rastrové ladění z hlediska kvality zpraco-

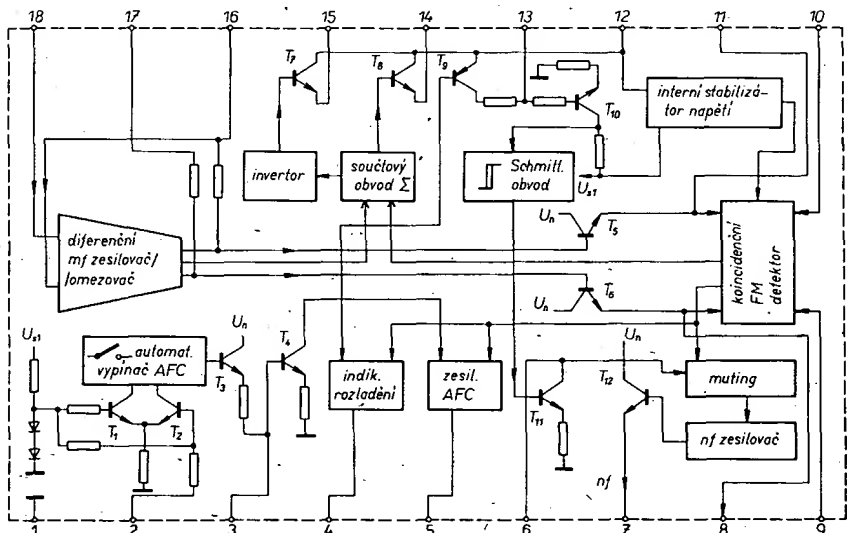
Integrovaný mf zesilovač/omezovač s pomocnými obvody, A225D

Při rozboru koncepce přijímače, popísaného v konstrukční části, jsem hledal vhodný typ mf zesilovače pro díl FM. Jako nejvhodnější jsem vybral velmi účelné řešení obvodu A225D z NDR, který je ekvivalentem známého obvodu TDA1047 fy Siemens. Na rozdíl od ostatních u nás běžně dostupných integrovaných obvodů zajišťuje vnitřní struktura A225D nejen základní funkce (mf zesilovač/omezovač, koincidenční detektor), ale i soubor velmi účelných funkcí doplňkových (AFC-Computer, Muting, S-metr, signál automatického přepínání mono/stereo). Důsledkem je radikální zjednodušení konstrukce celého dílu FM jakostního přijímače.

K obvodu A225D jsem bohužel přes veškeré úsilí nesehnal žádnou podrobnější literaturu. Jedinými zdroji informací byly stručný přehledový katalog RFT a [15]. Na základě těchto pramenů a výsledků experimentálního ověřování však naštěstí bylo možné získat jak postačující představu o funkci vnitřní struktury IO, tak o možnostech jeho praktického využití.

Základní udávané parametry obvodu jsou v tab. 4. Hrubou orientaci o řešení vnitřní struktury A225D podává formou blokových schématu obr. 62, významy jednotlivých špiček a jejich základní vnější ošetření lze vysledovat z obr. 63.

Jádro aktivní části obvodu je osmistupňový, stejnosměrně vázaný kaskádní diferenční zesilovač/omezovač. Jeho



Obr. 62. Blokové rozlišení vnitřní struktury obvodu A225D

Tab. 4. Základní parametry obvodu A225D

Mezní údaje	
Napájecí napětí U_n :	+4 až 18 V.
Mezní vstupní proud pro S-metr:	3 mA.
Mezní výstupní proud I_{15} :	1 mA.
Informační parametry (při $U_n = 12$ V, $f_0 = 10,7$ MHz, $\Delta f = \pm 75$ kHz, $f_m = 1$ kHz, $\Delta f_{AFC} =$ fázovací článek $Q_0 = 35$, $C_0 = 470$ pF, $C_v = 22$ pF)	
Odběr proudu při $I_{14} = 0$:	< 15 mA.
Demod. signál při $U_{vst(mf)} = 10$ mV:	> 300 mV.
Vstupní mf signál pro omezení:	< 50 μ V.
Výstupní napětí U_{14} při $U_{vst(mf)} = 16$ μ V:	< 200 mV.
Výstupní napětí U_{15} při $U_{vst(mf)} = 10$ mV:	< 700 mV.
Činitel zkreslení nf signálu	
při $U_{vst(mf)} = 10$ mV:	1,5 %.
Potlačení AM při $U_{vst(mf)} = 10$ mV, $m = 0,3$:	> 48 dB.

prahové vstupní napětí pro dosažení omezovacího režimu $U_{IT} < 50$ μ V. Neobvykle velký počet diferenčních stupňů souvisí s odvozením logaritmického průběhu výstupního signálu pro S-metr. Pro symetrický vstup mf zesilovače je typické vnější ošetření špiček 18, 17, 16. Špičky 17, 18 musí být galvanicky propojeny mimo IO. Při užití piezoelektrického mf filtru zajišťuje R1 (obr. 63) současně impedanční přizpůsobení jeho sekundární rezonátoru. C_1 , C_2 zamezují záporné vf zpětné vazbě.

Na symetrický výstup omezovacího mf zesilovače navazuje přes dvojici emitorových sledovačů T_5 , T_6 napětově buzený, symetrický koincidenční detektor. Přísna symetrie celého přenosového kanálu účinně potlačuje vliv cizích napětí, šumu atd. na kvalitu demodulovaného signálu. Současně je zajištěna velká stabilita základní napětově úrovně na výstupu detektoru. Zatímco přímý, amplitudově omezený mf signál je na koincidenční detektor vázán přímo interní strukturou IO, je doplňkový, fázově posouvaný signál zajišťován externím fázovacím článkem nebo filtrem, k jehož vazbě na IO slouží špičky 8, 11 a 9, 10. Vidíme, že pro úplné ošetření obvodů, podléhajících se bezprostředně na přímém zpracování mf signálu až po detekci, je zapotřebí pouze několika prvků R, C, na obr. 63 znázorněných plnými čarami.

My se nyní soustředíme především na obvodovou realizaci doplňkových funkcí, založenou v podstatě na zpracování dvou základních řídicích signálů, odebraných z IO. Prvním z těchto signálů je ss napětí, úměrné velikosti anténního signálu vyladěného vysíláče. Jak vyplývá z obr. 62, přivádí se tento signál na součtový obvod dvěma cestami. První navazuje na jednotlivé stupně mf zesilovače. Výsledná celková úroveň tohoto signálu na příslušném vstupu součtového obvodu je v podstatě určena tím, kolik stupňů mf dílu právě pracuje v omezovacím režimu. Pro nejmenší anténní úroveň slouží druhá cesta, navazující na fázovací obvod koincidenčního detektoru. Shodnými váhovými poměry všech dílčích, úrovněově omezovacích signálů, na vstupech součtového obvodu se dosahuje logaritmického průběhu ss napětí na výstupu součtového obvodu (špička 14). Druhým z řídicích signálů je ss složka napětí na výstupu koincidenčního detektoru, přesněji vzato velikost a smysl ($\pm \Delta U$) její odchylky od jmenovitého napětí U_0 . Tato odchylka je nulová při přesném vyladění přijímače na nosný kmitočet f_0 sledovaného vysíláče.

Všimněme si nejprve zapojení automatického zapínání/vypínání AFC. Tato funkce, označovaná také jako AFC-Computer, umožňuje nezávisle na úrovni vstupního signálu přesně vyladit přijímač na nosný kmitočet vysíláče bez ručního spínání AFC. Na rozdíl od řady známých diskretních řešení je realizace této funkce u A225D snadná: Jakákoli změna polohy běžce ladicího potenciometru (obr. 63) má za následek změnu náboje kondenzátoru C_8 , připojeného na jeden vstup diferenčního zesilovače s velkým vstupním odporem (špička 2). Obvod reaguje na změny $\Delta U_2 < 20$ mV. Výstupem diferenčního zesilovače, tvořeného tranzistory T_1 , T_2 , je přes prahový obvod, nezávisle na smyslu změny U_2 , otevírán sledovač T_3 , čímž současně spíná i tranzistor T_4 , blokující od tohoto okamžiku funkci zesilovače AFC s proudovým výstupem (špička 5). Výstupní proud zůstává po celou dobu ladění konstantní, přesně rovný jmenovitému proudu při dokonalém vyladění. Zbývá podotknout, že při sepnutí sledovače T_3 se rychle nabíjí kondenzátor C_9 na špičku 3, který je součástí článku s časovou konstantou $R_4 C_9$. Napětí na špičce 2 se ustálí, výstupní signály diferenčního zesilovače se vyrovnají a T_3 se uzavře až při ukončení ladění. Od tohoto okamžiku se s časovou konstantou $R_4 C_9$ počíná vybíjet kondenzátor C_9 směrem k nule.

Zmenší-li se napětí U_3 pod 0,6 V, uzavře se i T_4 a AFC se opět samočinně zapíná. To znamená, že proudová odchylka $\pm \Delta U_5$ od jmenovité velikosti I_5 je znovu funkcí rozladění přijímače a řídí příslušné obvody AFC ve vstupní jednotce tak, aby toto rozladění bylo potlačeno. Trvale lze AFC vypnout (např. při nastavování předvoleb nebo při příjmu slabé stanice v těsné blízkosti silné) spojením špičky 2 se zemí (GND).

V praxi je výhodné používat výstup regulačního zesilovače AFC způsobem podle obr. 63. Proudový výstup I_{AFC} ovládá velikost základního ladicího napětí U_L . Nepoužívá se tedy samostatné doladování oscilátoru jednotky VKV, ale souběžné doladování všech, tj. i vstupních obvodů LC. Kromě snadného dosažení dobrého souběhu vstupy/oscilátor je současně zajištěna prakticky konstantní strmost AFC v celém proladovaném kmitočtovém pásmu.

Na základě praktických zkušeností lze uvést, že automatika AFC pracuje skutečně velmi dobře, dokonce tak, že činí zbytečným užívání indikátoru rozladění. Při návrhu regulační smyčky AFC je však třeba respektovat tři důležité okolnosti:

a) Strmost proudové regulace $\pm \Delta U_5$ a stabilita této regulace vůbec podstatnou měrou závisí na konkrétním provedení a stabilitě nastavení fázovacího článku koincidenčního detektoru. Zvláště pro amatérské konstrukce doporučuji používat jednoduchých článků s doporučeným $Q_{ef} = 35$. Proti teoretické možnosti dosáhnout poněkud lepší linearity demodulátoru, použije-li se fázovací filtr, se přikláním k možnosti obvod snadno a stabilně nastavit. V daném případě je strmost $\pm \Delta U_5$ zhruba rovna 1 μ A/kHz.

b) K bezpečnému zajištění ideální odezvy doladovací automatiky bez zákrmitových jevů je vhodné odvodit základní ovládací signál pro špičku 5 samostatným potenciometrem (např. využitím tandemového uspořádání) pracujícím mimo regulační smyčku.

c) Je třeba volit dostatečně velkou časovou konstantu $R_4 C_9$, aby se automatika nezapínala předčasně, ještě v průběhu pomalého ladění. Za vhodné považuji $R_4 C_9$ asi 0,5 až 1 s.

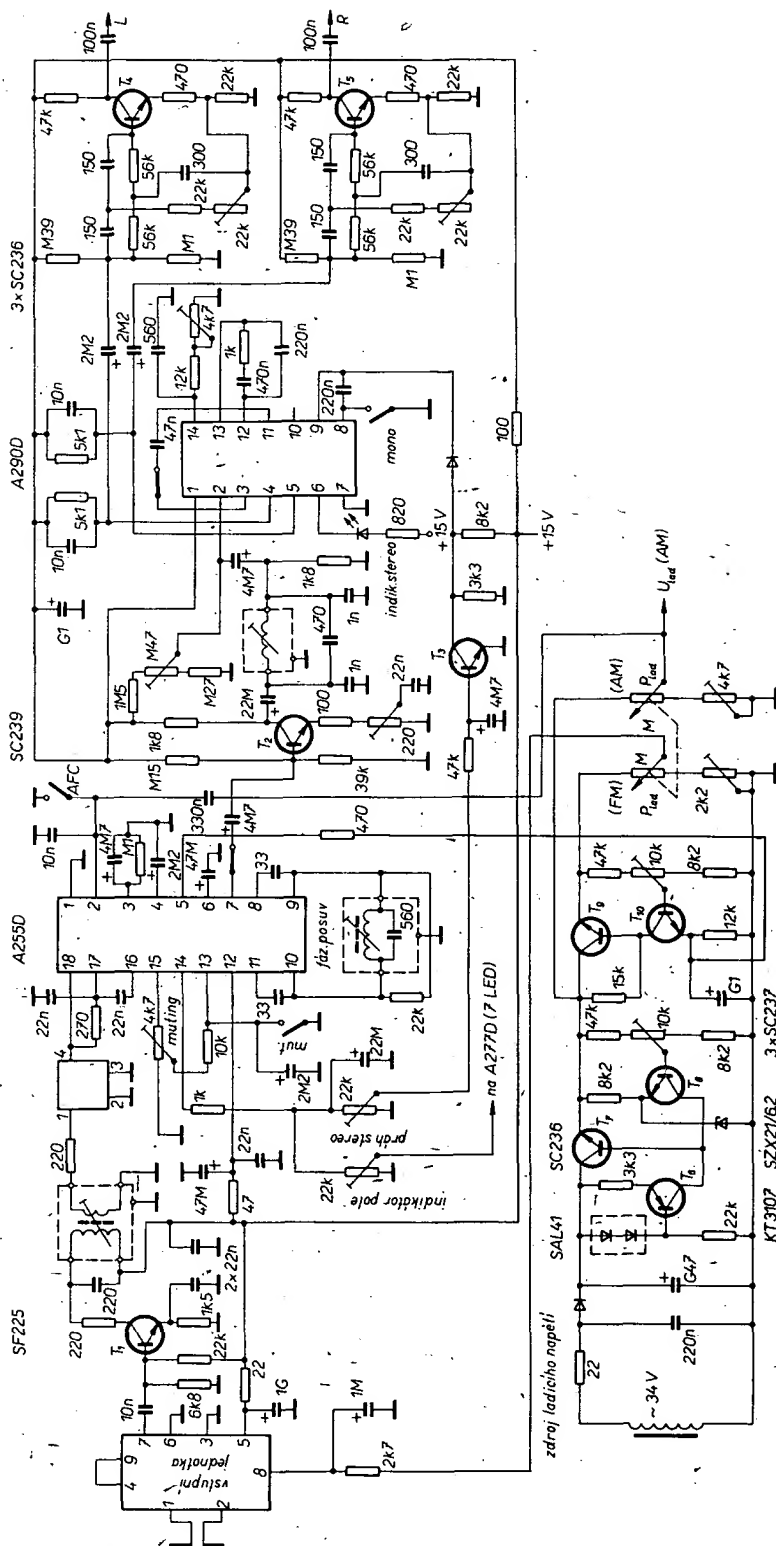
Druhou užitečnou a velmi zajímavě řešenou doplňkovou funkcí je muting (šumová brána). Sledujeme znovu nejprve obr. 62, 63. Šumová brána je řešena tak, aby potlačovala velikost demodulovaného nf signálu ze dvou odlišných příčin:

- a) při zmenšení úrovně vstupního signálu FM pod velikost, zaručující jeho jakostní zpracování;
- b) při dostatečné úrovni zpracovávaného signálu, ale při špatném vyladění přijímače (mimo střed demodulační S-křivky), jehož důsledkem je například zkreslení nf signálu.

Sledujme nejprve možnost realizovat funkci b). Demodulovaný nf signál je z výstupu koincidenčního detektoru veden na tři různé stupně, na vlastní spínač muting, na obvod zesilovače AFC a na indikátor rozladění. Všechny mají charakter řízených proudových zdrojů. Nás nyní zajímá především indikátor rozladění, pracující současně jako obvod absolutní hodnoty – převádí napětovou odchylku ss složky $\pm \Delta U_4$ na výstupu detektoru na proud jediného smyslu. Při přesném vyladění je tento proud nulový, v opačném případě nezávisle na smyslu rozladění $\pm \Delta f$ se zvětšuje úměrně s rozladěním. Výstupní proud indikátoru rozladění ovládá (přes T_9) velikost napětí na špičce 13 a současně přes T_{10} stav hysteretního Schmittova obvodu. Ten konečně přes spínač T_{11} přepíná obvod šumové brány. Jedině při správném naladění může být na špičce 13 napětí blízké nule a Schmittův obvod v takové poloze, která dovoluje přenos nf signálu na výstup obvodu (špička 7).

Abyste ovšem obvod muting mohl reagovat i na nepřiměřené zmenšení či úplnou ztrátu vstupního vf signálu, je pro ovládání vstupu Schmittova obvodu na špičce 15 k dispozici další vhodný signál. Je odvozen z výstupu součtového obvodu a v podstatě je to zesílený a invertovaný signál, který je k dispozici na špičce 14 pro ovládání S-metru. Na špičce 15 je tedy k dispozici ss napětí, které je tím menší, čím větší je úroveň vstupního vf signálu. Toto napětí se vně IO, přes P_1 , P_2 přivádí na špičku 13. Nastavením P_1 lze nastavit prahovou úroveň signálu, při které spíná šumová brána a nf výstupní signál prochází na špičku 7. Nastavování prahové úrovně trimrem je mj. nutné i proto, že muting musí přepínat při velmi malých úrovních vstupního signálu (řádů μ V), kdy součtový obvod v podstatě využívá pouze signálu z výstupu koincidenčního detektoru – velikost napětí U_{15} závisí proto na konkrétním provedení fázovacího článku. Samozřejmě, že důvodů pro individuální nastavení prahu šumové brány je mnohem více.

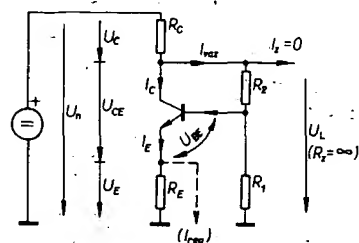
Význam zbývajících externích prvků na obr. 63 je už jistě zřejmý. Elektrolytické kondenzátory zajišťují potřebné časové konstanty jednotlivých obvodů. Kondenzátor C_{10} na špičce 4 filtruje signálovou nf složku na proudovém indikátoru rozladění. Obdobně filtruje a příslušnou časovou konstantu ovládacího napětí signálu na vstupu Schmittova obvodu šumové brány tvoří i kondenzátor C_3 na špičce 13. Filtrování musí být pochopitelně i výstup regulačního zesilovače AFC, viz C_{12} na špičce 5. Prvky R_5 , C_{11} vhodně upravují časový průběh odezvy a účinnosti šumové brány. Zatímco C_{11} zajišťuje plynulý, spojitý změny úrovně nf signálu při přechodech mezi aktivním a pasivním režimem brány, odpor R_5 umožňuje zmenšit potlačení nf signálu v případě, kdy je muting aktivní. Pak je možné (zeslabeně) sledovat i signály takových vysíláčů, jejichž signál je pod trimrem P_1 nastavenou



Obr. 64. Zapojení mf zesilovače dílu FM přijímače RS 5001

dvojici aktivních nf filtrů s tranzistory T_4 , T_5 . Jejich přenosová charakteristika je příslušnými odporovými trimry nastavována na minimum při 19 kHz. Výstupní signál pro S-metr s dynamikou přes čtyři dekády je indikován nezakresleným 7místným displejem LED, využívajícím obvodu A277D.

Zvláštní pozornost zasluhují obvody AFC, proto je ve spodní části schématu zapojení zdroje ladičního napětí. Jeho první část (T_6 , T_7 , T_8), na naše poměry řešená poměrně těžkopádně, představuje základní napěťový stabilizátor +30 V. Toto napětí slouží jednak přímo pro ladění varikapů dílu AM (obr. 50), jednak jako referenční normál U_{ref} pro kombinovaný regulační obvod ladění + AFC dílu VKV. Tento obvod, tvořený druhou částí zdroje (T_9 , T_{10}), je naopak řešen velmi vtipně. V podstatě je to konverzní obvod $\Delta I/\Delta U$, umožňující vhodné přizpůsobit univerzální proudový výstup AFC obvodu A225D (špička 5) k ovládání AFC vstupní jednotky VKV. Pro základní představu o funkci tohoto neobvyklého a praktického zapojení se pokusme o jeho rozbor (náhradní schéma je na obr. 65).



Obr. 65. Zjednodušené náhradní schéma činnosti regulačního obvodu

Zanedbáme-li pro přehlednost vliv napětí U_{BE} a uvažujeme idealizovaný tranzistor ($\beta \rightarrow \infty$), umožňující předpokládat $I_C = I_E$, $I_C \gg I_{BZ}$, platí při nezátěženém výstupním obvodu rovnosti $U_C = I_C R_C$ a $U_E = I_E R_E$, tj. $U_C/U_E = R_C/R_E$, nezávisle na absolutních hodnotách R_C , R_E . Pro určité napájecí napětí U_N a zvolený poměr R_C/R_E jsou absolutní hodnoty U_C , U_E a tím i výstupní napětí U_L určeny přenosem zpětnovazební smyčky, tvořené děličem R_1 , R_2 . Protože vždy platí $U_L = U_N - U_C$ a $U_C = U_E R_C/R_E$, $U_L = U_N - U_E R_C/R_E$.

Dosažením úměry $U_E = U_L R_1/(R_1 + R_2)$, vyplývající z funkce zpětnovazební smyčky, lze pro výstupní napětí U_L odvodit vztah

$$U_L = U_N / (1 + \frac{R_1}{R_1 + R_2} \frac{R_C}{R_E})$$

Bude-li vstupní napětí konstantní, tj. $U_N = U_{ref}$, bude konstantní i U_L . Zavedeme-li však do emitorového obvodu regulační smyčky proud I_{reg} (obr. 65 čárkované), lze jím proporcionálně ovládat velikost výstupního napětí U_L . Obvod tedy pracuje jako proudový/napěťový převodník, jehož pracovní strmost $\Delta U_L/\Delta I_{reg} = I(\Delta I_{reg})$ lze ovládat volbou poměru základních proudů I_{reg}/I_{CO} .

Regulačním proudem je v obr. 64 proud I_{AFC} , zaváděný do emitorového obvodu T_{10} ze špičky 5 obvodu A225D. Tranzistor T_9 , v náhradním schématu neuvažovaný, odstraňuje nutnost velkého poměru I_C/I_{BZ} a současně umožňuje výkonové zatížit výstupní obvod proudem I_C . Časová konstanta regulační smyčky je dána rezisto-

prahovou úrovní. To umožňuje interní emitorový rezistor T_{11} (obr. 62). Není-li R_E použit, je útlum těchto signálů tak velký (> 60 dB), že jsou na špičce 7 úplně potlačeny. K ručnímu vypínání šumové brány je možno, podobně jako pro vyřazení funkce AFC-Computer, použít jednoduchý spínač S_{mut} . Představu o možnostech praktického využití obvodu A225D doplní a upřesní schéma mf dílu přijímače RS 5001, obr. 64.

Zapojení mf zesilovače a detektoru FM RS 5001

Z obr. 64 vidíme, že celé zapojení tohoto poměrně velmi jakostního dílu je velmi jednoduché. Lineární část s tranzistorem T_1 nevyžaduje komentář, plně vyho-

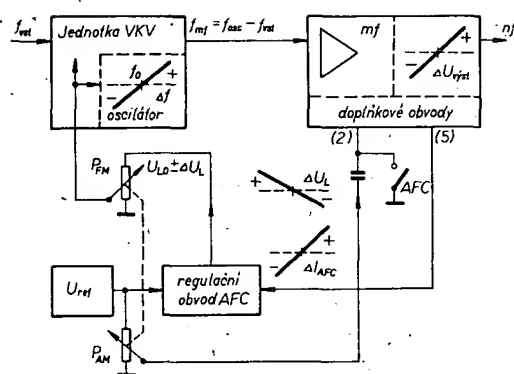
vuje s ohledem na kvalitní jednotku VKV (obr. 53), vybavenou vlastní regulací zisku. Využití a ošetření obvodu A225D je klasické. K případnému ručnímu vypínání funkcí muting a AFC-Computer slouží tlačítka na čelním panelu přijímače. Fázo- vací obvod koincidenčního detektoru využívá nejjednoduššího možného zapojení, s nímž se na základě vlastních zkušeností plně ztotožňuji. Demodulovaný nf signál ze špičky 7, zesílený v obvodu tranzistoru T_2 s emitorovou kompenzací přeslechů, prochází dolní propustí LC s mezním potlačením přenosu na kmitočtu 3.38 = 114 kHz (omezení rušení stereofonního příjmu sousedními stanicemi) na stereofonní dekodér A290D v klasickém zapojení [16]. Dekódované signály obou kanálů L, P procházejí po deemfázi

rem 12 k Ω a kondenzátorem 100 μ F v emitorovém obvodu T_{10} .

Z činnosti regulačního obvodu lze odvodit i činnost celé smyčky AFC. Už proto, že ani v katalogu RFT není smysl proudové odchylky I_{AFC} jako funkce smyslu rozkladění f_{mf} uveden. Vyjděme z blokového schématu na obr. 66 a předpokládejme, že celý přijímač je nesprávně naladěný např. tak, že oscilátor jednotky VKV kmitá poněkud „výš“, než vyžaduje přesné nastavení na sledovaný vysílač. To znamená, že skutečný střední mf kmitočet $f_{mf} = f_{osc} - f_{vst}$ bude také mírně vyšší než 10,7 MHz. Začne-li nyní působit AFC, bude počáteční proud I_{AFC} poněkud větší než jeho základní velikost při vypnutém AFC nebo přesném naladění. Tím se poněkud zmenší emitorové napětí T_{10} a tedy i ladící napětí U_L . Kmitočet oscilátoru se tedy snižuje, smyčka jej neustále řídí tak, aby se co nejvíce přiblížil k žádanému $f_{osc} = f_{vst} + 10,7$ MHz.

Všimněme si, že k ovládání automatiky zapínání/vypínání AFC se používá již popsaná metoda. Potřebné změny ss napětí vznikají na běžci souběžně laděného potenciometru dílu AM, který pracuje mimo regulační smyčku AFC. Tak je jednoduše

Obr. 66. Blokové schéma regulační smyčky AFC



zajištěn ideální aperiodický průběh odezvy smyčky bez jakýchkoli zákmítů.

Na tomto místě již musíme teoretickou část příspěvku uzavřít. Jejím hlavním cílem bylo přimět začínající nebo nespecializované čtenáře k hlubšímu zamyšlení nad koncepčními problémy konstrukce rozhlasového přijímače, k úsilí o získání určitého názoru na požadavky na jeho jednotlivé funkční bloky a jejich vzájemné souvislosti. Předpokládám, že většina čtenářů AR má alespoň základní znalosti

v této oblasti. Na ně jsem se snažil navázat rozбором vnitřní struktury vlastností a příkladů využití obvodů A244D a A225D, tvořících „grunt“ navazující praktické konstrukce. Měly by tak být vytvořeny předpoklady k úspěšné práci i těch čtenářů, kteří teoretickým rozborům příliš neholdují a nemají zatím ani zvláštní praktické zkušenosti. Je však třeba zdůraznit, že pro začátečníky tato poměrně rozsáhlá konstrukce určena není.

KONSTRUKČNÍ ČÁST

Amatérský monofonní přijímač AM/FM

Jak jsem již uvedl, budeme se zabývat konstrukcí kompletní vř části jakostního přijímače AM/FM v monofonním provedení. Na rozdíl od ostatních stavebních návodů v AR tedy nevycházíme vstříc stereofonním nadšencům, ale naopak těm, kteří si chtějí poměrně levně postavit a používat přijímač se slušnými parametry ve všech vlnových pásmech. Nebudeme tedy těžít ze stereofonie, ale z toho, co mnozí odborníci označují za její největší přínos, tj. z důrazu na jakost dílčích obvodů a tím i přijímače jako celku (obecně zlepšení citlivosti, reálné selektivity, výkonové rezervy nř části s nepatrným zkreslením atd.). Domnívám se, že takto koncipovaný přijímač má stále nárok na existenci a že vhodně doplní mezeru mezi levnými „kuchyňskými“ přijímači a poměrně drahými stereofonními přijímači průměrných vlastností na našem trhu. O tom, zda mu předkládané řešení vyhovuje nebo ne, se musí ovšem rozhodnout každý sám.

Blokové schéma

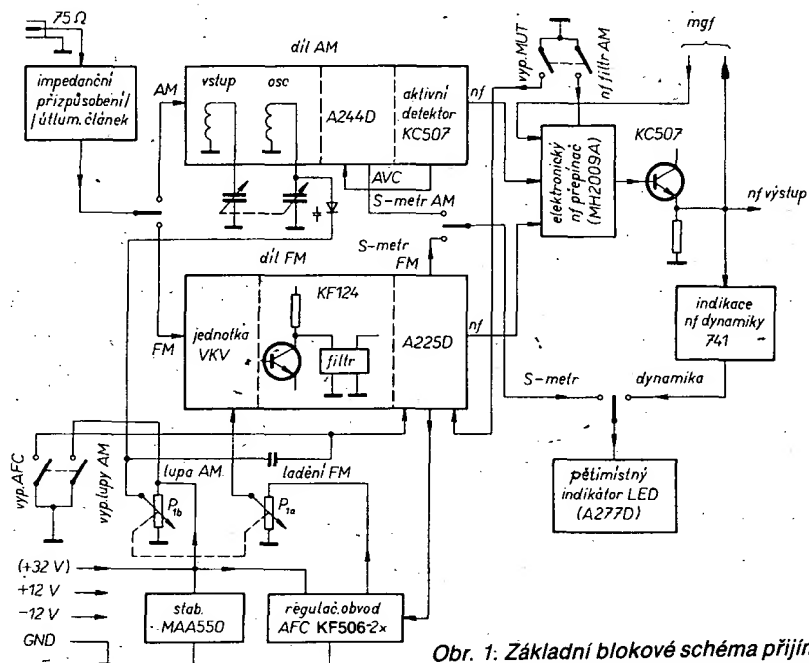
Přejdeme přímo k popisu a zdůvodnění koncepcí celého přijímače (obr. 1). Díl AM je řešen pro tři vlnové rozsahy, KV1, KV2 a SV. Krátkovlnné rozsahy „rozumně“ pokrývají nejzajímavější pásma (25, 31, 41 a 49 m) a splňují požadavky pohodlného ladění na jedné a požadavky na optimální využití klasické směšovací koncepce s nízkým mf kmitočtem na druhé straně. K ladění se ve všech rozsazích AM používá dvojité ladící kondenzátor. Od víceméně standardního zapojení dílu AM se liší pouze aktivní tranzistorový detektor AM.

Problémy amatérské stavby kombinovaných několikarozsahových přijímačů AM/FM jsou zřejmě jak v mechanické, tak technické oblasti. Jedním z důvodů, proč se na stránkách AR s obdobnými konstrukcemi vůbec nesetkáváme, je jistě nedostupnost obdoby cívkových souprav z minulých let, včetně příslušné radioelektronické „bižuterie“. Proto slouží v popisaném přijímači k přepínání rozsahů běžná tlačítková souprava Isostat. Tlačítka jsou jednou stranou zapájena do základní desky s plošnými spoji, z druhé strany je k nim opět pájení upevněna deska s plošnými spoji cívkové soupravy AM. Toto řešení se osvědčilo jak z hlediska elektrických parametrů, tak robustnosti, spolehlivosti a přehlednosti konstrukce.

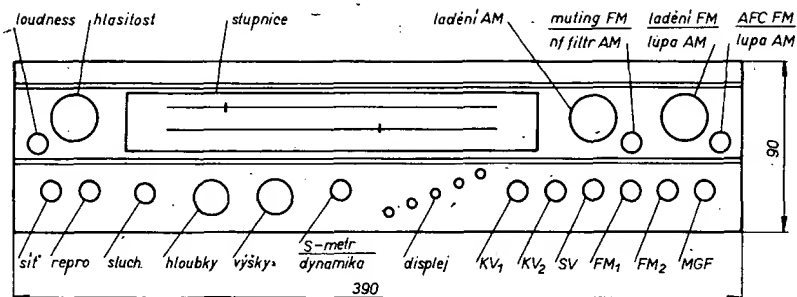
Pásmo FM je rozděleno do dvou samostatných pásem, volitelných tlačítky FM1 (OIRT) a FM2 (CCIR). K plynulému ladění se používá tandemový potenciometr. Je-

den díl potenciometru mění ladící napětí pro jednotku VKV, druhý se používá jednak pro automatiku AFC, jednak k ovládání kmitočtové lupy v pásmech AM.

Problémem, na němž závisí v současné době úspěch stavby přijímače FM, je především konstrukce jednotky VKV. Aby byla stavba přijímače vhodná pro co nejširší okruh čtenářů, rozhodl jsem se použít předladěnou tovární jednotku TESLA. Cena tohoto solidního výrobku (používá se např. v přijímači Sopran) je asi 300 Kčs; domnívám se, že možnost získat snadno tuto (nebo jinou podobnou) vstupní jednotku činí vývoj a konstrukci jednotky s tuzemskými tranzistory zcela neúčelnými. Mf díl využívá obvodu A225D, mf selektivitu zajišťuje jakostní filtr SFW10,7MA (získaný z inzerce v AR). Jednoduchý stabilizátor ladícího napětí je osazen MAA550, k ošetření AFC slouží tranzistorový konverzní obvod. Kontakty tlačítek FM1, FM2 a MGF se používají



Obr. 1. Základní blokové schéma přijímače AM/FM



Obr. 2. Ovládací prvky a jejich předpokládané rozmístění na panelu přijímače

Obr. 3 je na str. 190

jednak k přepínání rozsahů a jednak slouží k vytvoření logického pole, ovládacího především přepínání nf kanálů (AM, FM, MGF) elektronickým přepínačem MH2009A. Logické kontaktní pole se dále používá i k přepínání napájecích napětí a pomocných funkcí. MH2009A je využit i k ovládnutí pasivního šumového filtru RC pro příjem v pásmech AM.

Přijímač je dále vybaven pětimístným displejem LED k indikaci funkcí S-metr, nf dynamika. Indikátor se skládá z MAA741 a A277D.

Celý přijímač je postaven na desce s plošnými spoji. Po doplnění přijímače nf zesilovačem a dynamickým reduktorem šumu bude jeho čelní panel uspořádán podle obr. 2. Tlačítka přepínače rozsahů jsou stejné jako tlačítko volby módu displeje (S-metr/dynamika) na desce s plošnými spoji. Sdružená tlačítka k přepínání přibližně srovnatelných funkcí pro pásma AM i FM (muting/nf filtr, AFC FM/lapa AM) budou včetně displeje připevněna na subpanelu. Ostatní prvky na obr. 2 s nyní popisovaným dílem přijímače přímo nesouvisí.

Popis zapojení

Začneme dílem AM. Podrobný popis obvodu A244D v předchozím textu umožňuje soustředit se na zajímavé a méně obvyklé obvodové detaily.

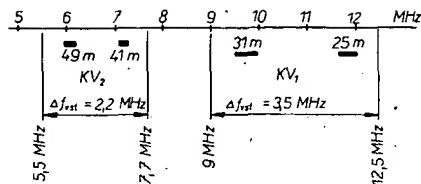
Díl AM přijímače (obr. 3) je laděn dvojitým kondenzátorem, jehož sekce mají různou kapacitu (obr. 4). To je výhodné z hlediska souběhu a linearitu rozsahu SV, současně však i problémem z hlediska ladění obou rozsahů KV (obr. 5). Relativně velmi malá potřebná přeladitelnost a výhodná kmitočtová poloha KV₁ a KV₂ se však příznivě promítají v možnosti dosáhnout rovnoměrnosti úrovně a spektrální čistoty signálu oscilátoru, kmitočtové stability a pohodlného ladění i snadného čtení na stupnici. Při dobrém souběhu je zajištěno i přijatelné potlačení zrcadlových signálů. Právě z posledního důvodu je na rozdíl od běžné praxe použito poněkud složitější uspořádání, které i při nesouměrném ladicím kondenzátoru umož-

ňuje v pásmech KV optimalizovat jak vlastní souběh vstupního a oscilátorového obvodu, tak kmitočtový průběh stupnice. Princip zjednodušeně postihuje obr. 6, kapacity vstupního obvodu LC jsou kresleny čárkovane.

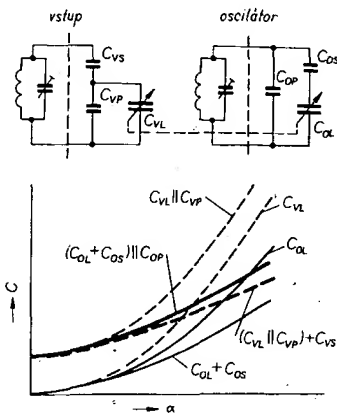
Na rozsazích KV jsou potřebné přeladitelnosti f_{\max}/f_{\min} vstupního i oscilátorového obvodu prakticky shodné, v našem případě navíc poměrně malé. Je proto třeba redukovat nejen příliš velký poměr mezních kapacit obou částí ladicího kondenzátoru, ale i jejich odlišné kapacity při určitém úhlu natočení. Uvažujeme nejprve obvod oscilátoru. Přeladitelnost C_{OL} vlivem natočení hřídele lze ovlivňovat sériovým kondenzátorem C_{OS} , viz průběh výsledné kombinace $C_{OL} + C_{OS}$. V praxi je však výhodné optimalizovat sériovým kondenzátorem C_{OS} především průběh (linearitu) stupnice. Přeladitelnost pak v zásadě určuje paralelní souběhový kondenzátor C_{OP} (viz obrázek).

Vstupní díl ladicího kondenzátoru s větší strmostí změny kapacity i s větší mezní kapacitou je využit poněkud odlišně. K ladicí kapacitě C_{VL} je nejprve paralelně připojen kondenzátor C_{VP} . Všimněme si, že zatímco sériový kondenzátor v obvodu oscilátoru ovlivňuje průběh výsledné kapacity ladicího kondenzátoru především při větších úhlech natočení hřídele, paralelní souběhový kondenzátor C_{VP} upravuje průběh kapacity výsledné kombinace $C_{VL} || C_{VP}$ především při malých úhlech natočení. Přeladitelnost pak zásadním způsobem určuje sériový kondenzátor C_{VS} .

Zatímco volbou kapacity kondenzátorů C_{OS} , C_{OP} ovlivňujeme především linearitu stupnice přijímače, optimalizací C_{VP} , C_{VS} zajišťujeme co nejlepší souběh vstupního a oscilátorového obvodu. V praxi je třeba usilovat o vhodný kompromis. K volbě souběhových prvků nelze však přistupovat v žádném případě experimentálně. Pro naši potřebu jsem odvodil jednoduchou grafickou-početní metodu, založenou na postupné optimalizaci souběhu. V první fázi je optimalizována závislost kmitočtu oscilátoru na úhlu α natočení hřídele kondenzátoru tak, aby bylo dosa-



Obr. 5. K výběru rozsahů KV₁, KV₂



Obr. 6. Princip zapojení, použitého k úpravě souběhu na rozsazích KV a zjednodušené znázornění vlivu jednotlivých prvků

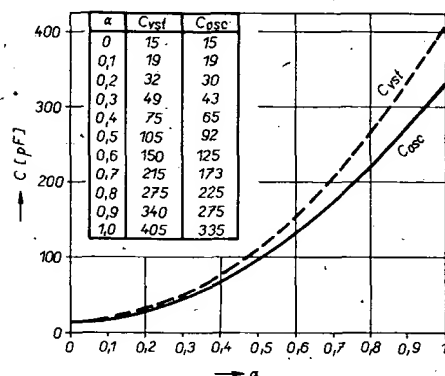
ženo esovitě, symetrické funkce s pokud možno minimální mezní odchylkou od její lineární aproximace. Pak v několika navazujících krocích se vyhledá optimální přízpůsobení souběhu vstupního obvodu. Uvedeným způsobem zjištěné a prakticky ověřené kapacity souběhových kondenzátorů jsou na obr. 3.

Anténní vazba vstupních obvodů KV je volná, s malou impedancí, se vzestupným převodem. Její užití je založeno na malé poměrné přeladitelnosti obou rozsahů KV. Vazební cívky pro přízpůsobení symetrického vstupu A244D jsou těsně na studeném konci L_{rez} .

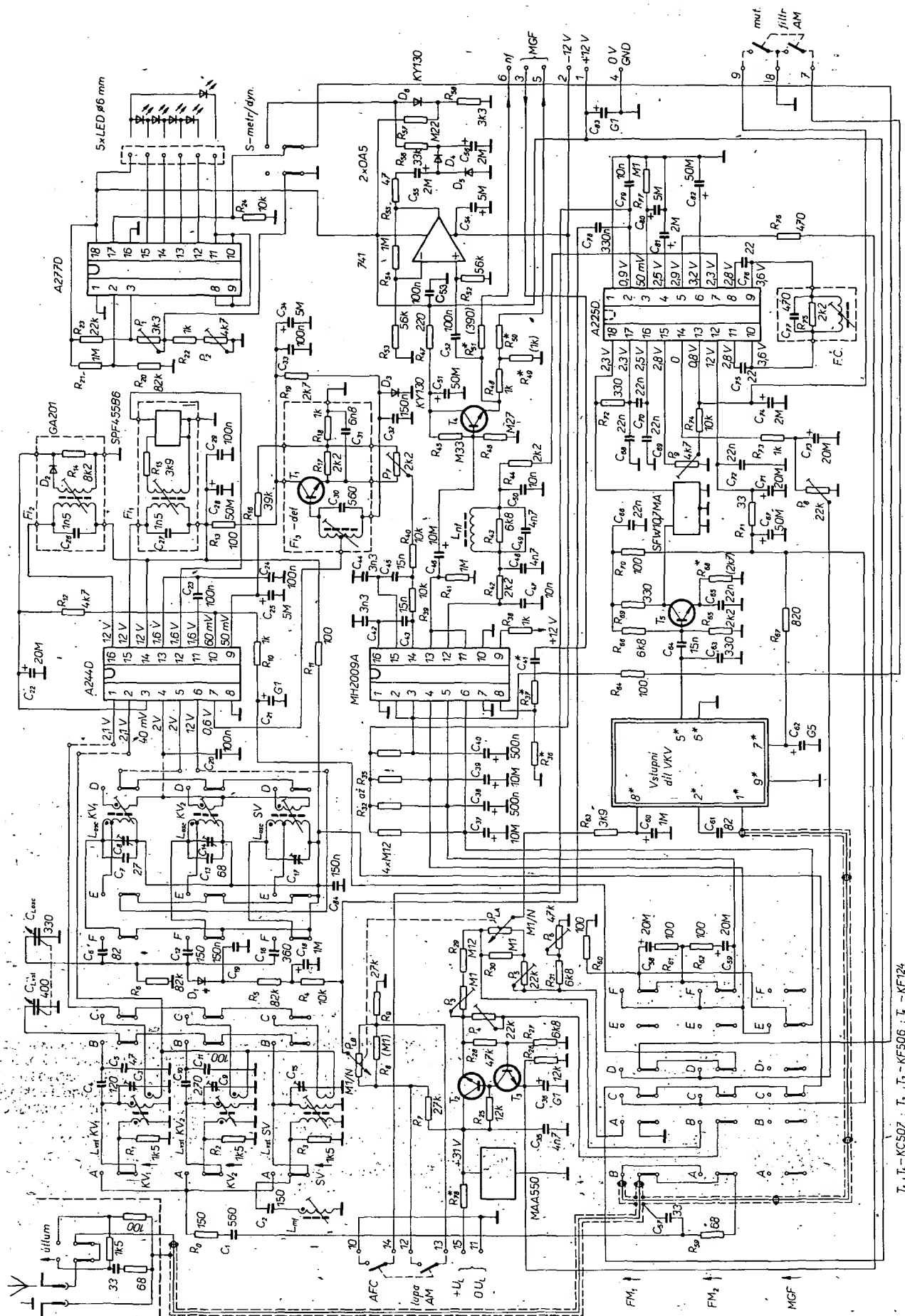
Provedení cívek pro KV je na obr. 7. Východiskem ke stanovení transformačních poměrů jednotlivých vinutí byly základní parametry A244D včetně vnitřní struktury obvodu a odhadnutá Q_0 (návrh se podobá návrhu Meissnerova oscilátoru). Praktická optimalizace pak spočívá ve snaze dosáhnout minimálního tvarového zkreslení signálu oscilátoru na vývodu 5 A244D při zhruba konstantní efektivní úrovni (asi 150 až 250 mV), pokud možno nezávislé na poloze ladicího kondenzátoru.

Cívky středovlnného rozsahu jsou na obr. 8. U vstupního obvodu je použita obvyklá volná indukční vazba s velkou impedancí. Ke zlepšení již tak velmi dobrého potlačení signálu mf kmitočtu je navíc v pásmu SV použit odlaďovač mf (L_{mf} , C_1).

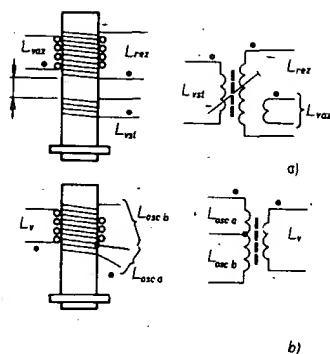
Všechny cívky a příslušné kondenzátory (vst/osc) jsou upevněny na pomocné desce s plošnými spoji, tvořící nosnou část cívkové soupravy, která je uchycena pájením k horním vývodům tlačítek přepínače rozsahů. Na základní desce s plošnými spoji jsou z prvků laděných obvodů pouze ladicí kondenzátor a doladovací kapacitní trimry. Jak do základní, tak do pomocné desky jsou zapájeny pouze potřebné kontakty přepínačů (tlačítek).



Obr. 4. Průběh kapacit C_{Vst} , C_{Osc} ladicího kondenzátoru 1PN 705 57 (včetně kapacit přívodů - 8 pF)

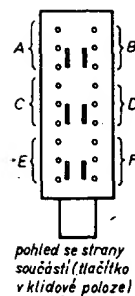


Obr. 3. Celkové schéma zapojení přijímače AM/FM



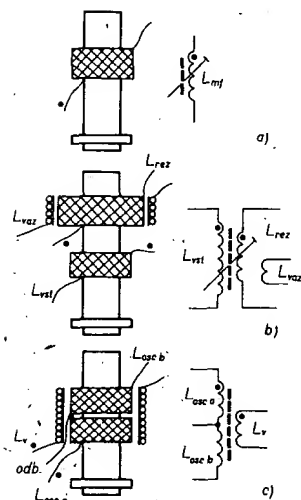
Vstupní cívky	KV ₁	KV ₂
L _{vst}	4 z, Ø 0,15 CuL	5 z, Ø 0,15 CuL
L _{rez}	19 z, Ø 0,25 CuL	28 z, Ø 0,25 CuL
L _{osc}	5 z, Ø 0,15 CuL	6 z, Ø 0,15 CuL
mezera l	3,5 mm	2,5 mm

Cívky oscilátoru	KV ₁	KV ₂
L _{osc a}	5 z, Ø 0,15 CuL	7 z, Ø 0,15 CuL
L _{osc b}	11 z, Ø 0,25 CuL	17 z, Ø 0,25 CuL
L _v	6 z, Ø 0,15 CuL rozloženo po celé délce L _{osc}	7 z, Ø 0,15 CuL těsně vinutí ve středu L _{osc}



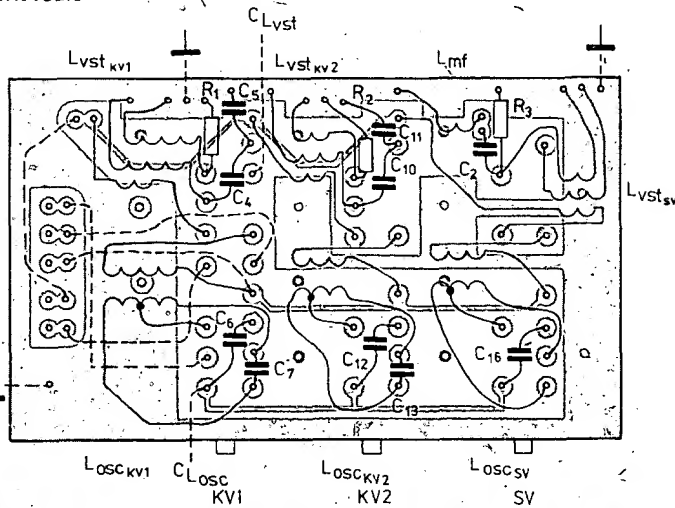
Obr. 11. Pracovní označení přepínacích sekcí tlačítek cívkové soupravy (KV₁ a 2, SV, FM1 a 2, MGF)

Obr. 7. Provedení cívek pro KV₁ a KV₂. U vstupních cívek L_{vst} vinout od „studeného“ konce L_{rez}. Všechna vinutí mají stejný smysl; s výjimkou L_v oscilátoru KV₁ jsou vinuta těsně závit vedle závitů



L _{vst}	300 z, Ø 0,1 CuS+H	550 µH
L _{rez}	130 z, vf lanko	130 µH
L _{vst}	15 z, Ø 0,2 CuS válcové, ve 3 vrstvách	✓

L _{osc a}	80 z, Ø 0,1 CuS+H	35 µH
L _{osc b}	80 z, Ø 0,1 CuS+H	35 µH
L _v	20 z, Ø 0,2 CuS těsně válcové vinutí v jedné vrstvě	✓

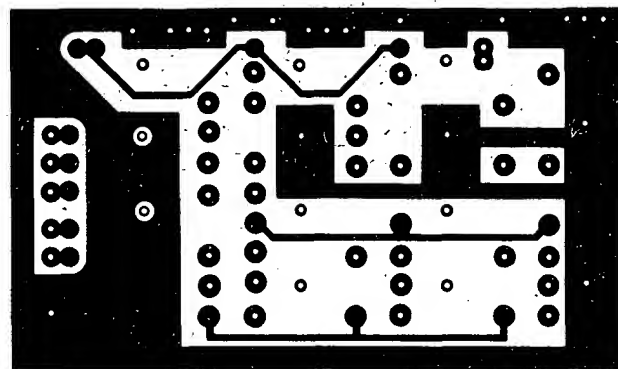


Obr. 8. Cívky pro SV; a) cívka mf odlaďovače, L_m, vinutí křížové šířky 4 mm, 300 z drátu o Ø 0,1 mm CuL+H, indukčnost (orientačně) bez jádra asi 550 µH; b) L_{vst} SV, c) L_{osc} SV, cívky L_{osc a} a L_{osc b} těsně vedle sebe, odbočka vytvořena jejich sériovým spojením. Všechna vinutí mají stejný smysl, šířka křížové vinutých cívek je 4 mm, indukčnosti cívek jsou orientační a platí pro cívky bez jádra

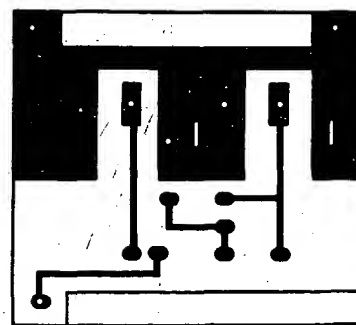
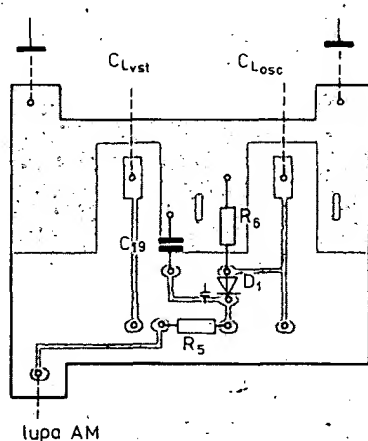
ostatní jsou odštípnuty (obr. 9, 10, 11 a 12).

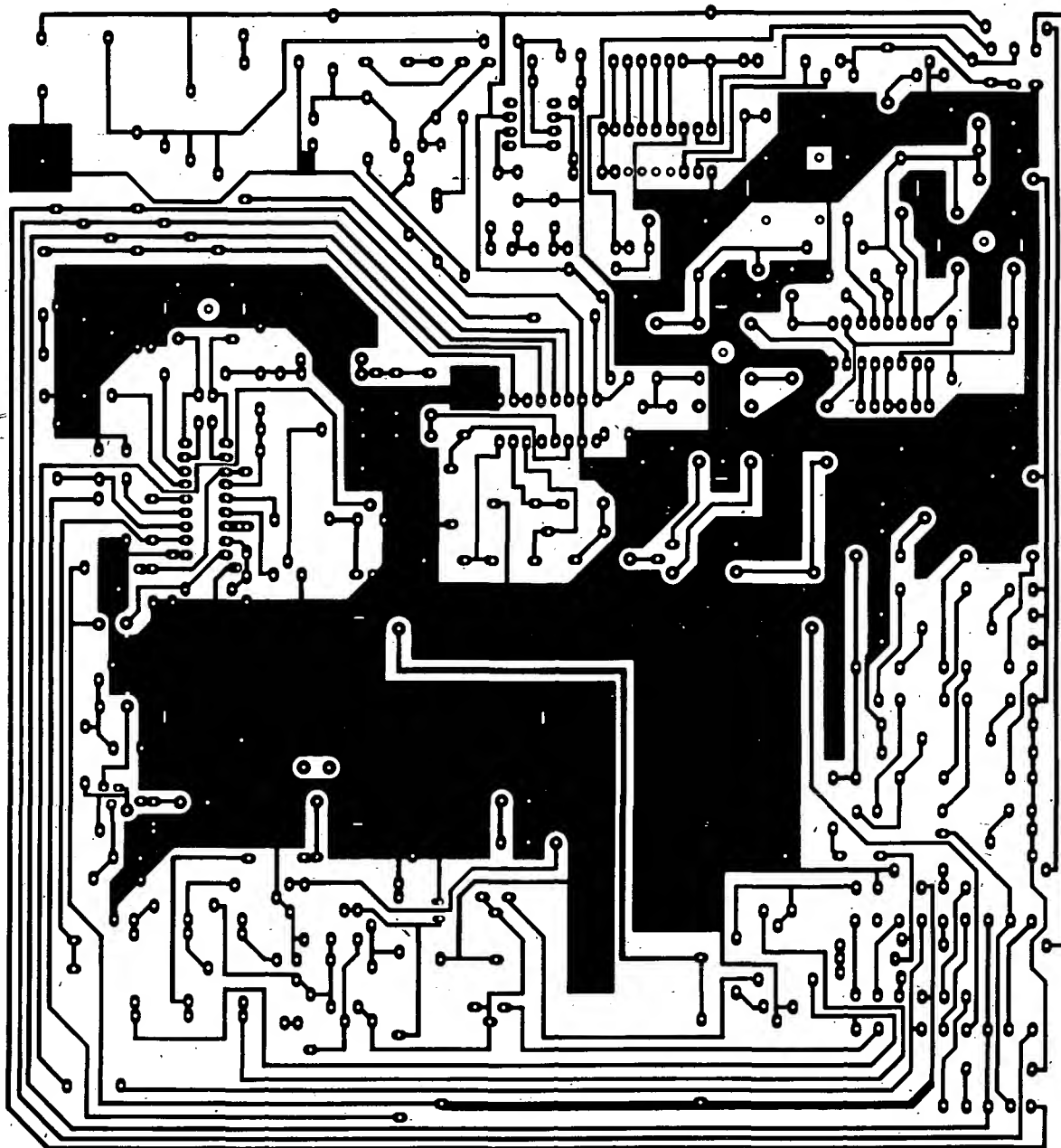
Je užitečné všimnout si blíže způsobu přepínání vlnových rozsahů. Všechna tlačítka na obr. 3 jsou zakreslena ve vypnuté poloze. Jednotlivé přepínací sekce tlačítek jsou jak v elektrickém, tak montážním schématu označeny pro lepší orientaci písmeny A až F. Antenní signál AM je paralelně rozváděn na horní konce přepínacích sekcí A. Nejsou-li tlačítka KV₁, KV₂ nebo SV vybavena, jsou vždy živé konce příslušných cívek L_{vst}, L_{rez} vzájemně propojeny a obě cívky jsou tlumeny rezistory R₁ až R₃, což umožňuje redukovat parazitní rezonance právě nezapojených vstupních obvodů LC. Ladiční kondenzátor se k rezonančním obvodům jednotlivých rozsahů připojuje sériovým zapojením sekcí B tlačítek. Kontakty sekcí C připojují příslušná vazební vinutí na symetrické vstupy 1, 2 A244D. Zbývající tři sekce na každém z tlačítek AM přepínají oscilátor. Sekce F zajišťuje připojení C_{losc} k příslušnému rezonančnímu obvodu, ostatní nevybavené a tudíž parazitní obvody LC jsou přitom vždy sekcemi F tlačítek zkratovány. Sekcemi E se připojují k A244D odbočky L_{osc}, sekce D připojují živé konce oscilátorových vazebních vinutí na vývod 5 obvodu A244D.

S obvodem oscilátoru přímo souvisí i pomocná deska s plošnými spoji, připá-

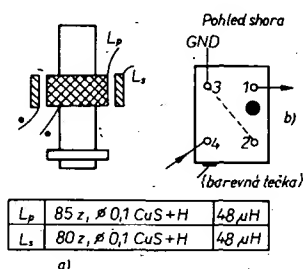
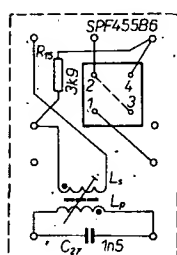


Obr. 12. Desky s plošnými spoji cívkové soupravy a ladičního dílu AM (lupa AM) (skutečná velikost) a jejich osazení součástkami (desky S211, S212). Součástky pájeny ze strany spojů!



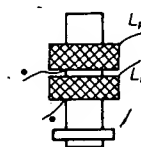
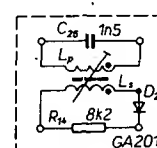


Obr. 9. Deska s plošnými spoji přijímače S210 (zmenšeno), skutečný rozměr 230×215 mm

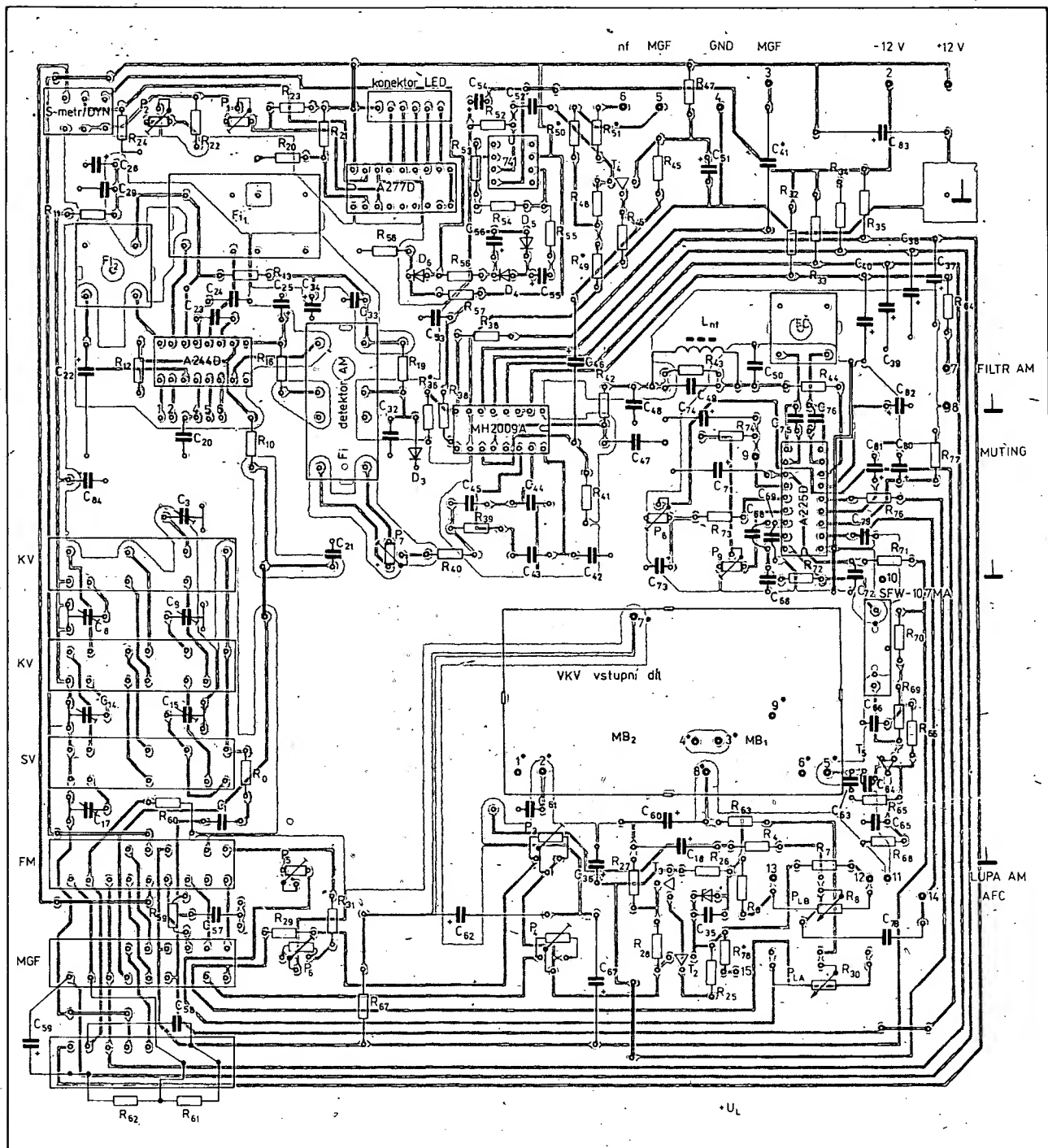


Obr. 13. Provedení filtru F_{i1} (a) a zapojení vývodů filtru SPF455B6 (modré pouzdro, zelená zálivka). K a): L_s na L_p obě křížově, šířka vinutí 4 mm, pohled na filtr ze strany součástek, celý filtr F_{i1} v krytu

jená na vývody ladícího kondenzátoru. Na ní je umístěn obvod lupy AM k jemnému doladování v pásmech KV. Lupa se vypíná tlačítkem AFC FM/lupa AM na panelu přijímače, které zkratuje konce potenco-



Obr. 14. Filtr F_{i2} doplňkové regulace AVC_{vr}. Obě vinutí těsně vedle sebe, šířka každého 4 mm

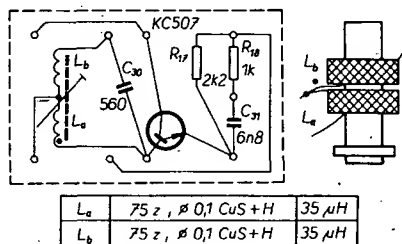


Obr. 10. Deska s plošnými spoji, osazená součástkami

metru P_{LB} . Při $R_7 = R_9$ je kmitočet oscilátoru při vypnuté lupě shodný s kmitočtem při nastavení běžce P_{LB} do středu odporové dráhy. Ladicí rozsah lupy; který je v obou pásmech KV zhruba stejný, závisí do určité míry na poloze ladicího kondenzátoru a může být upraven změnou odporu rezistoru R_9 . Lupa AM je účinná i na SV.

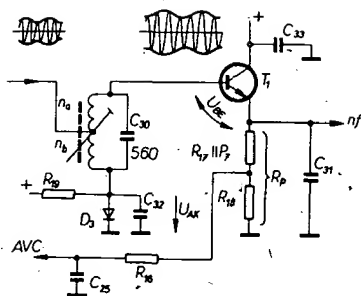
Na obr. 13 je filtr soustředěné mf selektivity AM (Fi_1). Po praktickém ověření několika typů piezoelektrických mf filtrů, dostupných v NDR a v našich opravárnách, bylo navrženo zapojení Fi_1 pro filtr SPF455B6. Selektivním měřením rozmitačem bylo zjištěno, že kromě velmi dobrých elektrických parametrů je velkou předností tohoto filtru i to, že se při sladování vystačí s běžným signálním generátorem, což již nelze říci o filtru SPF455A6.

Jednoduchý je i filtr Fi_2 pro doplňkovou regulaci AVC₁ (obr. 14).



Obr. 15. Filtr Fi_3 a součástky detektoru AM. Obě cívky křížově, těsně vedle sebe, vinutí stejným směrem, odbočka určena sériovým propojením

Pozornost zasluhuje zapojení detektoru (celý je v krytu filtru Fi_3 , obr. 15). Náhradní schéma detektoru (vychází z velmi účinné regulace zisku A244D) je na obr. 16. Přechod BE tranzistoru T_1 pracuje jako „aktivní“ dioda, protože $I_E \approx \beta I_B$. Obvodem R_{19} , C_{32} , D_3 je T_1 nastaven těsně na práh lineárního režimu. Díky proudovému zesílení bylo možno volit malý pracovní odpor detektoru ($R_{17} || (P_7 + R_{18})$) a proto i z hlediska zkreslení žádoucí velké poměry $R_{n1} \gg R_p \gg R_{AVC}$. Aby bylo dále potlačeno zkreslení, vyplývající z nelinearity V/A charakteristiky T_1 , je využito i možnosti zvětšit úroveň signálu



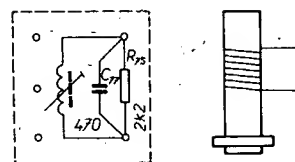
Obr. 16. Zapojení detektoru AM

je náhrada C_{26} , 100 pF, kondenzátorem 82 pF.

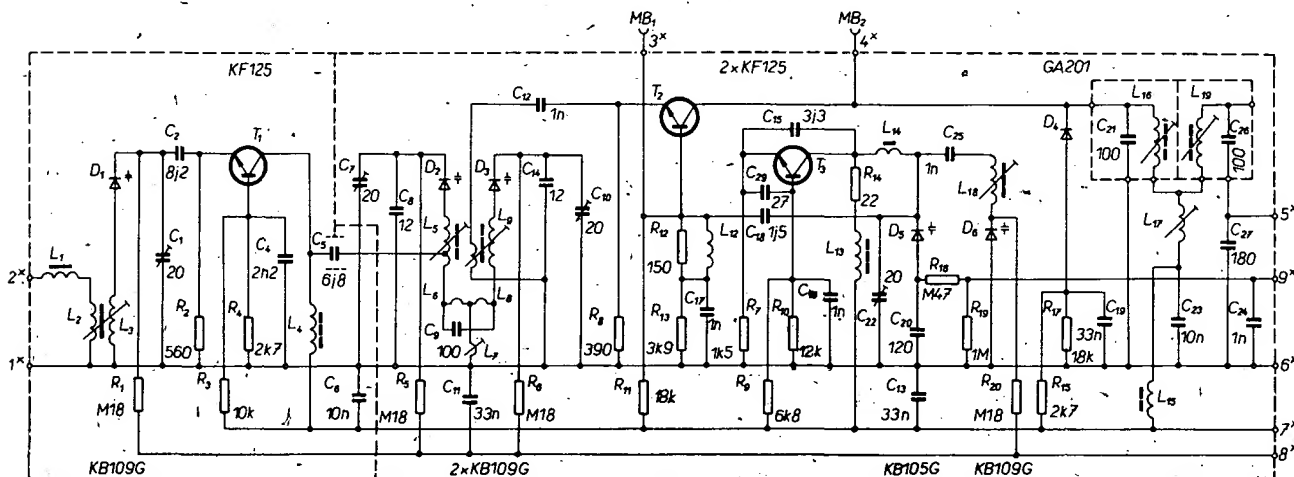
Na výstup mf filtru jednotky VKV navazuje jednoduchá lineární část mf zesilovače s T_5 , KF124. Mf selektivitu zajišťuje jakostní čtyřobvodový filtr Murata, SFW10.7MA.

K zapojení obvodu A225D jistě není třeba komentáře, výjimkou je fázovací článek (obr. 18).

Výstup demodulovaného signálu z vývodu 7 je připojen na filtr RLC (deemfáze + dolní propust) s mezním potlačením přenosu na pilotním kmitočtu 19 kHz. Ostrý pokles přenosu článku v oblasti



Obr. 18. Fázovací článek pro koincidenční detektor. Cívka má 8 z drátu o $\varnothing 0,2$ mm CuL, mezery mezi závitů asi 1 mm



Obr. 17. Zapojení jednotky VKV TESLA 1PB 001'48

AM na vstupu detektoru (odpovídá $p = 1 + n_a/n_b$). Poměr n_a/n_b byl s přihlédnutím k závěrnému napětí T_1 zvolen malý, zhruba 1. To však při účinné-regulaci zisku A244D a hloubkách modulace $m \approx 80\%$ zcela postačí. Další výhodou je to, že ve srovnání s klasickým diodovým detektorem je demodulované nf napětí zhruba dvojnásobné a zhruba rovné výstupnímu napětí detektoru FM. Aby byl zachován optimální pracovní režim A244D, je pracovní odpor detektoru rozdělen na dva rezistory, R_{16} k zavedení základního AVC je zapojen do středu obou pracovních rezistorů detektoru. Při tomto uspořádání stačí zajistit, aby zhruba platila rovnost $n_a/n_b = (R_{17}||P_7)/R_{18}$, v našem případě musí být tedy oba poměry rovné zhruba jedné. Zapojení detektoru se v praktickém provozu velmi osvědčilo. Je pouze nutné zajistit dokonalé v blokování kolektoru T_1 , jinak hrozí nebezpečí intenzivního kmitočtového rušení.

Demodulovaný nf signál je k dispozici na běžci P_7 .

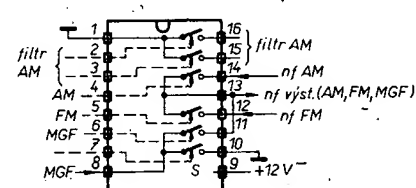
Konstrukce dílu FM je ve srovnání s AM jednodušší. Kromě mimořádně dobrých aplikačních vlastností A225D má na tom značný podíl i použití tovární, předladěné jednotky VKV. Její schéma je na obr. 17, bližším popisem se zabývat nebudeme, v případě potřeby jistě nebude příliš obtížné sehnat její technickou dokumentaci. Před jejím umístěním na desku s plošnými spoji je však třeba udělat dvě drobné úpravy: nejprve vypájíme varikap D_5 , KB105G, z obvodu klasického AFC a nahradíme jej kondenzátorem 6,8 pF. Tato úprava mj. vylučuje potřebu stabilizovat napájecí napětí jednotky. Varikap použijeme v obvodu lupy AM. Druhou úpravou

blízké meznímu nf kmitočtu 15 kHz ve srovnání s klasicky řešenou deemfází účinně potlačuje šumový balast. Potlačení pilotního signálu atd. je současně velmi užitečné z hlediska jakostních náhrávek signálů FM na magnetofon. Protože ve srovnání s obdobným zpracováním dekódovaného stereofonního signálu jsou požadavky na filtr výrazně mírnější, mohla být jeho přenosová charakteristika řešena jako vhodný kompromis mezi útlumem na 19 kHz (asi -18 dB vůči klasické deemfázi RC) a zkrácením odezvy impulsního signálu.

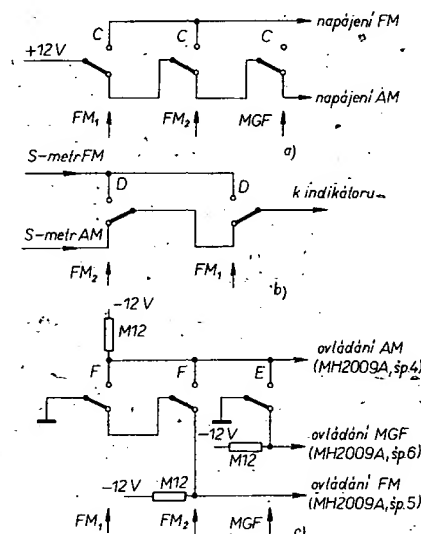
Ke stabilizaci ladicího napětí pro díl VKV je použit levný monolitický stabilizátor MAA550. Regulační obvod AFC tvoří tranzistory T_2 , T_3 .

Neobvyklé je užití monolitického šestikanálového spínače P-MNOS MH2009A jako elektronického přepínače nf signálů (AM, FM, MGF, nf filtr AM). Pro názornost je na obr. 19 vnitřní funkce tohoto obvodu: plně čáry označují signálové cesty, čárkované ovládací cesty pro jednotlivé spínače. Každý ze spínačů je sepnut, je-li na jeho ovládací vstup přiloženo napětí $-U_{GS}$. Substrát a tím i katody ochranných Zenerových diod (vývod 9) jsou k zajištění nezkresleného přenosu velkých signálů spojeny přes R_{38} s kladným napětím +12 V.

Použití elektronického nf přepínače není výhodné jen z hlediska velkého odstupu nf signálu od hlukového pozadí, ale v zásadní míře ovlivňuje i řešení přepínače rozsahů a tím také odpovídající části desky s plošnými spoji, včetně zjednodušení cívkové soupravy AM. Všimněme si podrobněji právě využití přepínacích sekcí tlačítek FM1, FM2, MGF. Jejich vzájemné kombinace vytvářejí logické funkce, z nichž hlavní jsou na obr. 20. Přepínání napájecích napětí, využívající sekci C, obr. 20a, je první z nich. Není-li vybaveno ani jedno z uvedených tlačítek, je napájen



Obr. 19. Využití vnitřní struktury MH2009A k přepínání nf signálů



Obr. 20. Některé z funkcí tlačítek FM1, FM2, MGF; a) přepínání napájecího napětí pro díl AM, b) zapojení přepínače S-metru, c) zjednodušené zapojení ovládání elektronického nf přepínače

díl AM. Při stisknutí tlačítka FM1 (nebo FM2) je napájen díl FM, při stisknutí tlačítka MGF není napájen žádný z vývodů přijímače. Jednoduché je i přepínání signálů z jednotlivých vývodů A244D (vývod 10) a A225D (vývod 14), k indikaci funkce S-metr. To zajišťují sekce D přepínačů FM1, FM2 (obr. 20b). Sekce A_{FM1} a B_{FM2} ovládají přepínání rozsahů VKV. Není-li vybaveno žádné z tlačítek FM nebo MGF, je výstup přepínače (vývody 11, 13 obvodu MH2009A, obr. 20c) samočinně přiřazen dílu AM (na vývodu 4 je -12 V, na 5, 6 je 0 V). Při vybavení tlačítek FM je napětí -12 V na vývodu 5 spínače, aktivní je díl FM. Konečně při stisknutí tlačítka MGF je aktivní vstup pro přehrávku z externího magnetofonu. Spínač MH2009A je s výhodou užít i pro ovládání dvojitého nf filtru RC pro rozsahy AM tlačítkem na panelu přijímače. Při zařazení filtru jsou zkratovány kondenzátory C_{42} , C_{44} . Orientační parametry:

Útlum	Filtr vypnut	Filtr zapnut
-3 dB	3 kHz	500 Hz
-6 dB	4,7 kHz	850 Hz
-20 dB	19 kHz	3,4 kHz

V praktickém zapojení jsou v jednotlivých ovládacích vstupech MH2009A zařazeny články RC, tvořené R_{32} až R_{35} a C_{37} až C_{40} , C_{58} , C_{59} . Jejich smyslem je zajistit měkké, zpožděné reakce, zabraňující vzniku rušivých pavuků při přepínání rozsahů. Rezistory 100 Ω v ovládacích přívodech zabraňují opalování kontaktů proudem při vybití kondenzátorů. Emitorový sledovač S_4 na výstupu přepínače zajišťuje malou impedanci nf signálu pro snadné další zpracování. Volbou R_{49} , R_{50} lze optimalizovat připojení nahrávacího vstupu magnetofonu.

Vraťme se ještě k přepínači rozsahů. Pokud se má přijímač používat obvyklým způsobem, se samostatnými anténami AM, FM, zapojíme anténu 300 Ω bez jakéhokoli přepínání rovnou na vstup jednotky VKV přes desymetrizační člen 300/75 Ω . Stejně tak zapojíme přímo anténu AM, nejlépe na vstupní stranu C_1 . Prvky R_{59} , C_{57} v tomto případě nezapojujeme, stejně tak C_{61} .

Na obr. 3 je úprava vstupu přijímače pro „panelákový“ rozvod 75 Ω (společná anténa). Signál z anténního rozvodu je přepínán na vstupy AM a FM sekcemi B_{FM1} a A_{FM2} tlačítek soupravy. Při přepnutí na FM je signál veden na vstup jednotky VKV přes C_{61} , což zabraňuje nadměrnému zatížení rozvodu pro pásma AM, nezabrání však zakončení pro signály VKV. Při přepnutí přepínače na některý z rozsahů AM tvoří zakončení účastnického rozvodu pro VKV kombinace R_{59} , C_{57} . V levém horním rohu schématu je zapojení útlumového přepínacího článku, který lze spolu s anténními zdílkami umístit na zadní panel přijímače. Zdíčky mohou sloužit pro připojení jak ke společné, tak náhradkové anténě.

Nakonec si všimneme, jak je řešen indikátor S-metr/dynamika. Realizovat S-metr jak pro AM, tak FM je díky použitým IO velmi jednoduché. Realizaci dále zjednodušuje obvod A277D. Řídicí signál S-metru přichází přes sekci D_{FM1} a přepínač módu indikátoru na signálový vstup A277D, tj. vývod 17. K sjednocení S-metru pro AM i FM slouží trimr P_8 , horní mez indikace se nastavuje změnou referenčního napětí na vývodu 3 A277D trimrem P_1 .

Poněkud obtížnější bylo vyřešit indikátor nf dynamiky, který sice běžně nebývá součástí rozhlasových přijímačů, ale který

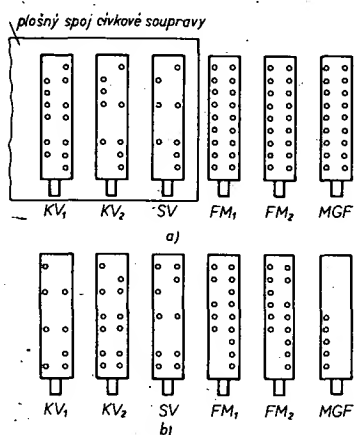
oceníme při značně odlišných hloubkách modulace vysílačů AM, stejně jako při odlišných zvucích vysílačů CCIR a OIRT. Exaktní funkce indikátoru dynamiky je sice sporná, na druhé straně je jasné, že indikátor dynamiky je užitečná a také efektivní doplňková funkce. V našem případě především z hlediska nutnosti kontrolovat nastavení úrovně signálu z externího magnetofonu (optimální funkce šumového reduktoru) je indikátor nezbytný.

Ovládací signál pro A277D vzniká zesílením signálu ze sledovače T_4 (ať již z přijímače nebo magnetofonu) neinverující zesilovačem IO_4 s velkým vstupním odporem a napětovým ziskem asi 26 dB. Po špičkovém usměrnění a filtraci s omezenou časovou konstantou v obvodu napětového zdvojevače (D_4 , D_5) prochází impulsní signál s rychlými náběhy a pozvolným dozínáním jednoduchým nelineárním útlumovým článkem. Jeho charakteristika typu lomená čára (spolu s uplatněním časových konstant filtrace) zhruba aproximuje logaritmickou funkci a tak upravuje jednak průběh, jednak rozsah indikace. Přenos korekčního článku je současně volen tak, aby byla zajištěna dostatečně rychlá, dynamická odezva A277D na změnu ovládacího signálu. Nastavení indikátoru je jednoduché. Základní rozsah se upravuje volbou referenčního napětí A277D na vývodu 3 trimrem P_2 , přijímač přepnut na FM. K nastavení horní meze indikace dílu AM slouží trimr P_7 . Optimum budičí úroveň signálu z magnetofonu se upravuje jeho regulátorem hlasitosti nebo úpravou děliče na vstupu.

Přijímač se napájí stabilizovanými napětími +12 V, -12 V a jednoduše usměrněným napětím +150 V pro stabilizátor MAA550.

Mechanická konstrukce

Celá popisovaná část přijímače je soustředěna na velké desce s plošnými spoji tloušťky 1,5 mm. Po opracování obrysů a vyvrtání děr nejprve pečlivě ověříme možnost montáže tlačítkové soupravy přepínače rozsahů. Vývody jednotlivých přepínačů musí jít do děr v desce zasadit zcela volně (obr. 21). Obdobně ověříme



Obr. 21. Úprava vývodů tlačítkové soupravy; ponechané kolíky (vývody) na horní straně, b) na spodní straně

a upravíme desku cívkové soupravy AM. V této desce vrátíme pouze označené díry, ostatní plochy slouží pouze jako pájecí body, nespojené s vývody přepínačů. Zkracování nepotřebných horních vývodů tlačítek opět usnadní obr. 21. Nakonec ověříme snadné osazení desky se spoji jednotkou VKV. Žádný z ověřovaných prvků zatím na desce neponecháme.

Nejprve zapájíme všechny drobné součásti, včetně drátových spojek, potom objímky pro integrované obvody. V další fázi zapojíme jednotlivé filtry, které předem zhotovíme podle obr. 13, 14, 15 a 18. Zde je nutno předpokládat řadu problémů, vedle shánění vhodných koster, jader, nosných destiček a krytů především zhotovení křížové vinutých cívek. Použité typy konstrukčních prvků byly vybrány proto, že se v amatérských zásobách vyskytují nejčastěji, lze je sehnat i z vyřazených TVP TESLA. Důležité je především zajistit dokonalou stabilitu cívek, jinak nároky na cívky jednotlivých filtrů nejsou zvláště kritické, je pouze třeba dodržet poměry závitů jednotlivých vinutí. Poznamenejme, že umístění obou cívek filtru F_1 na sobě sleduje možnost dosáhnout velkého činitele vazby a omezit jeho závislost na poloze dolaďovacího jádra. Filtr SPF455B6 nesmíme v žádném případě zaměnit za jiný, např. SPF455A6, který má sice stejné pouzdro, ale pro nás naprosto nevhodné parametry!

Protože cívky všech filtrů jsou záležitostí kusové výroby, je velmi užitečné jejich hrubé předladění mimo přijímač. Tím lze odhalit prakticky všechny možné závady. Všechny cívky jsou vinuty na kostříčkách o \varnothing 5 mm, zkrácených na délku 25 mm. Stejně byly zkráceny (snížen) stínící kryty (na 25 mm).

Dále nastavíme indukčnost cívky L_{n1} filtru deemfáze. Celý filtr postavíme provizorně na krátko a napájíme sinusovým signálem z nf generátoru s malou výstupní impedancí. Ubráním závitů L_{n1} (zhruba 7 z 1 kHz) vytládíme minimum rezonance na 19 kHz. Obě poloviny hrníčkového jádra pak pevně stáhneme.

Po osazení základními součástkami již můžeme zapájet tlačítka přepínače rozsahů. Do desky se spojí je nenasazujeme nadoraz, ale jen tak, aby vývody kontaktů přesahovaly desku na straně spojů asi o 1,5 mm. Zároveň zapájíme dolaďovací kapacitní trimry. Použijeme jen nové, jakostní trimry, protože po připájení desky cívkové soupravy již k nim není přístup.

Abychom mohli zapájet i desku cívkové soupravy, zkontrolujeme a popř. upravíme přístupové díry pro šroubovák k dolaďovacím trimrům. Dále je třeba definitivně vyřešit mechanické upevnění koster všech cívek k destičce. Ve vzorku byly cívky vinuty na bakelitové kostříčky, k desce byly upevněny pouhým zamáknutím do předem přesně připravených děr o \varnothing 5 mm, což se plně osvědčilo. Po zalakování destičky lihovým roztokem kalafuny je poloha všech kostříček dokonale zajištěna.

Je-li tedy vše v pořádku, zapájíme na přepínače KV1, KV2 a SV také destičku cívkové soupravy AM, zatím bez součástek. Destičku v bodech, označených na obr. 10 křížky, propojíme kolmo prozrahovacím drátem o \varnothing 0,6 mm se zemí základní desky s plošnými spoji.

Dále mechanicky upevníme a zapojíme ladící potenciometr FM a ladící kondenzátor AM včetně pomocné destičky se spoji lupy AM.

Nakonec připevníme a zapojíme cívky na destičce cívkové soupravy AM.

Zapojíme-li ještě tlačítko módu displeje a R_{61} , R_{62} , C_{58} a C_{59} na volných horních vývodech tlačítka MGF, můžeme začít přijímač oživovat. Jednotku VKV zatím nezapojujeme.

Oživení, sladení a nastavení přijímače

K napájení přijímače použijeme zatím jakýkoli stabilizovaný zdroj s výstupními napětími +12 V a -12 V a třetím, vcelku libovolným napětím větším než asi 35 V, kterým budeme napájet stabilizátor ladičeho napětí. Obvod MAA550 vyžaduje pro správnou činnost proudové napájení, odvozené ze zdroje asi +100 až 200 V. Pro potřebu oživení obvod přizpůsobíme napětí, které máme k dispozici, vhodnou volbou $R_{78} = (U_x - 30 \text{ V})/5 \text{ mA}$, tj. například pro $U_x = 35 \text{ V}$ bude R_{78} asi 1 k Ω .

Na provizorní destičku, nejlépe mechanicky upevněnou k desce se spojí, uchytíme dva páčkové dvojitě spínače, zapojené na pozice panelových tlačítek AFC/lupa AM a muting/filtr AM. Všechny potřebné vývody jsou dříve se spojí k dispozici na pájecích špičkách.

Při ožívání se není třeba obávat nějakých záležitostí. Práce jde pochopitelně nejlépe při použití vhodných přístrojů, z nichž nejužitečnější je vř generátor, rozmltač a vř osciloskop. S těmito přístroji byl také oživen a nastaven vzorek přijímače. Paralelně však byla ověřena možnost oživit a nastavit přijímač zjednodušeným nastavovacím postupem s minimálním přístrojovým vybavením, tj. s běžným signálním generátorem, osciloskopem, volt-ohmmetrem a nf sledovačem signálu. Při popisu ožívání se budeme držet právě tohoto postupu, použití rozmltače pak věnujeme pouze několik poznámek.

Díl FM

Práci začneme kontrolou správnosti zapojení dílu „naprázdno“ (ohmmetrem) i s připojeným napájecím napětím. Přepínač rozsahů je v poloze FM1 nebo FM2. Osadíme A225D a podle schématu na obr. 3 ověříme napětí na jeho vývodech. Je-li vše v pořádku, odpojíme kondenzátor C_{63} na vstup C_{64} zapojíme výstup signálního generátoru, naladěného do blízkosti 10,7 MHz. Nejprve musíme vyhledat střed přenosového pásma filtru SFW a naladit cívku fázovacího členu FC. Z funkce obvodu A225D lze odvodit, že rozmltač lze v této fázi nahradit měřením ss napětí na vývodu 14. Na horní konec P_8 tedy připojíme voltmetr a laděním generátoru (nemodulovaný signál) v okolí kmitočtu 10,7 MHz najdeme maximum výchylky. Tu pak zvětšujeme doladováním jádra cívky FC. Při této práci (až na další) musí být vyřazeny z činnosti jak šumová brána, tak automatika AFC sepnutím příslušných spínačů.

Osadíme jednotku VKV a připojíme kondenzátor C_{63} . Výstup generátoru připojíme přes oddělovací kondenzátor 10 nF (obr. 17) na MB_1 (3*) a při nezměněném f_{gen} ladíme jádru primární a sekundární cívky mf filtru jednotky VKV opět na maximum výchylky voltmetru při co nejmenším výstupním napětí generátoru. Jádro FC nezakapáváme, ale zajistíme ho vsunutím pásku, odstříženého z polyetylenového sáčku. Je-li vše v pořádku, fixujeme cívku FC acetonovým lakem a připájíme příslušný stínící kryt. Sladovat mf obvody rozmltačem je samozřejmě vhodnější, neboť můžeme optimalizovat impedanční přizpůsobení filtru SFW, přenosovou šířku pásma mf filtru v jednotce VKV a její symetrii vůči filtru SFW, linearitu křivky S včetně její závislosti na úrovni

signálu apod. Přesto je zjednodušený nastavovací postup zcela přijatelný.

Při nastavování rozsahů FM pásem méně zkušeným doporučuji omezit se na manipulaci trimry P_3 až P_6 a nezasahovat do předladěné tovarní jednotky VKV. V jednotlivých polohách přepínače rozsahů FM1, FM2 nastavíme (voltmetr s velkým vstupním odporem) v prvním přiblížení mezní napětí na běžci ladičeho potenciometru P_{1a} v jeho krajních polohách takto

FM1 – 65,5 až 73 MHz – 3,5 až 7 V,
FM2 – 86 až 105 MHz – 12,5 až 24 V;

k přesnějšímu nastavení použijeme srovnávací přijímač.

Z hlediska dosažení optimálních parametrů je ovšem třeba poznamenat, že i když jsou vf obvody jednotky VKV předladěny, je jejich jemné doladění žádoucí – nikdy však je nebudeme doladovat bez odpovídajících přístrojů! Pokud jde o rozšíření rozsahu CCIR do 108 MHz, je v zásadě možné, rozsah ladičeho napětí to dovoluje ($U_{E2} = 29 \text{ V}$).

Připojíme-li nyní na vstupní špičku 12 zatím neosazeného obvodu MH2009A sledovač signálu, můžeme učinit první pokusy o příjem v obou pásmech FM. Zaměříme se na problém kmitočtové stability a šumových vlastností celého dílu FM. Na vzorku přijímače jsem záměrně simuloval různé možnosti vzniku podmíněné stability. Mohu konstatovat, že je-li celý díl FM správně zapojen, je-li správně uzemněn kryt jednotky VKV, mají-li obě drátové spojky v blízkosti krytu FC a jednotky VKV průměr alespoň 0,6 mm a je-li na rozdíl od doporučeného zapojení použit blokovací kondenzátor C_{63} , není se třeba obávat žádných potíží. Aktivní část křivky S je lineární, nezávislá na velikosti vstupního signálu. Ke kontrole stability je vhodný výstup pro S-metr. Při vyladění přijímače mimo stanici musí ručka voltmetru v obou proladovaných pásmech poklesnout vždy k nule.

K optimalizaci šumového čísla přijímače využijeme úpravy pracovního bodu T_5 , KF124: R_{68} nahradíme kombinací rezistor 1 k Ω + trimr 4,7 k Ω , přijímač vyladíme na velmi slabou stanici a trimrem nastavíme nejlepší příjem s minimálním šumem. Odpor kombinace změříme a nahradíme ji rezistorem.

Ověříme ještě správnost funkce doplňkových obvodů A225D měřením napětí na vývodech 14, 15. Zatímco při vyladění mimo stanici je výstupní napětí pro S-metr, U_{14} , přibližně nulové, na vývodu 15 bude $U_{15} = 3 \text{ V}$, při vyladění silné stanice bude $U_{14} = 3,6 \text{ V}$ a $U_{15} = 0 \text{ V}$. Je-li tomu tak, můžeme nastavit funkce muting a AFC computer. Vhodný postup bez přístrojů: v pásmu vyhledáme slabou stanici, jejíž signál je ještě únosný z hlediska kvality příjmu a spínačem muting uvedeme do činnosti šumovou bránu. Trimrem P_9 nastavíme šumovou bránu těsně za mez sepnutí. Nastavení pak upravíme podle vlastního vkusu při proladování pásma a vypínání/zapínání šumové brány. Máme-li k dispozici generátor UKV, popř. rozmltač s minimálním nastaveným kmitočtovým zdvihem, nastavíme práh šumové brány asi na 4 μV vstupního signálu.

Při nastavování automatiky AFC je třeba postupovat obezřetněji. Nemáme-li rozmltač, vyladíme přijímač na slabou stanici tak, aby S-metr ukazoval největší výchylku. Nyní druhým z pomocných spínačů uvedeme do činnosti AFC. Při správném nastavení FC, a mf filtru jednotky VKV nesmí být na S-metru patrné žád-

né rozladění. Rozladíme-li nyní přijímač na jednu a druhou stranu, musí automatika s časovým zpožděním větším než 1 s přesně doladit stanici (indikováno opět původní výchylkou S-metru). Změna ladičeho napětí na emitoru regulačního tranzistoru T_2 se musí pohybovat v mezích $\pm 0,4 \text{ V}$.

Přesně lze automatiku AFC nastavit rozmltačem. Při správném naladění všech vf obvodů musí křivka S být ve své aktivní části dokonale lineární, po jemném rozladění musí vždy, s příslušnou časovou konstantou zpoždění, plynule a bez překmitů „najat“ na stínítku osciloskopu do původní polohy (při vypnutí automatice).

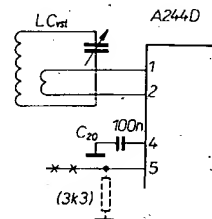
Chová-li se celý díl FM předně podle popisu, považujeme základní nastavení za ukončené. Znovu zdůrazňuji, že stabilita indukčnosti cívky FC je podstatným činitelem k zajištění trvalého minimálního zkreslení demodulovaného signálu a správné činnosti automatiky AFC.

Změřené základní parametry dílu FM:

prahová citlivost (s/š = 26 dB, $\Delta f = 15 \text{ kHz}$): 2,5 μV ,
nasazení limitace: 2 μV ,
zkreslení signálu při $f_m = 1 \text{ kHz}$, $\Delta f = 30 \text{ kHz}$: 1 %.

Díl AM

Při ožívání a sladování dílu AM je nezbytný běžný signální generátor AM a osciloskop, alespoň nf. Přijímač přepneme na SV a po pečlivé kontrole osadíme obvod A244D a podle schématu ověříme napěťové úrovně na jeho vývodech. Na výstup mf zesilovače, vývod 7, zapojíme proti zemi provizorně tlumicí rezistor 5,6 k Ω , na vstupní laděný obvod (ladičí kondenzátor C_{14st}) připojíme přes 10 nF výstup generátoru (modulace AM), naladěného do blízkosti 455 kHz. Pro sladování mf filtrů vyřadíme z činnosti oscilátor a rozvážíme balanční směšovač A244D podle obr. 22. Stačí tedy přerušit spojkou mezi deskou cívkové soupravy a vývodem 5 IO, který uzemníme přes rezistor 3,3 k Ω . Na vývod IO pro S-metr připojíme voltmetr a jemným proladováním generátoru na-



Obr. 22. Úprava pro vyřazení oscilátoru A244D z činnosti

jdeme rezonanční kmitočet filtru SPF455B6; při tomto kmitočtu nastavíme jádru cívek F_{11} , F_{13} maximální výchylku ručky voltmetru při co nejmenší úrovni výstupního napětí generátoru. Voltmetr pak přepojíme na vývod 3 (AVC_{in}) a při stejném kmitočtu, avšak velké výstupní úrovni signálu z generátoru nastavíme opět maximální výchylku ručky voltmetru otáčením jádra F_{12} .

Osciloskopem nebo vf mVmetrem ověříme orientačně přenosový útlum celého filtru soustředěné selektivity F_{11} mezi vývody 15 a 12 obvodu A244D – má být zhruba 16 dB. Popsaný způsob nastavení byl opět, především z hlediska použití filtru SPF, ověřen selektivním rozmlta-

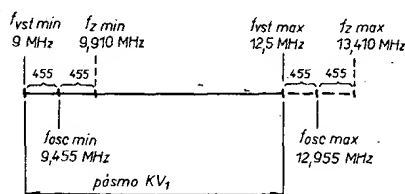
čem. Osciloskopem ještě zkontrolujeme výstup demodulovaného nf signálu, jehož amplituda i linearita musí být „nezávislé“ na velikosti vstupního signálu. Tím je současně zhruba ověřena i činnost AVC. Regulační napětí na vývodu 9 A244D je bez signálu asi 50 mV. Dosáhli-li jsme zřetelných rezonancí všech filtrů (s ostrými vrcholy), zpevníme opět všechny cívky acetonovým lakem, zapájíme stínící kryty a fixujeme polohy jader polyetylenovými proužky. A nakonec připojíme výstup generátoru na anténní vstup a vyladíme cívku mf odlaďovače L_{mf} na minimální výchylku S-metru.

Je-li tedy vše v pořádku, sladíme vstupní a oscilátorové obvody. Začneme na rozsahu SV. Odstraníme úpravu podle obr. 22, generátor necháme připojen na anténním vstupu (střední kolík sekce B_{FM1} přepínací soupravy) a přeladíme jej na dolní okrajový kmitočet rozsahu, tj. 520 kHz. Ladicí kondenzátor nastavíme na maximální kapacitu a jádrem L_{osc} SV naladíme oscilátor tak, že z reproduktoru nf sledovače signálu, připojeného na vývod 14 zatím neosazeného obvodu MH2009A, uslyšíme modulační signál. Horní okrajový kmitočet, odpovídající minimální kapacitě ladičního kondenzátoru, nastavíme na 1620 kHz, oscilátor „dotáhneme“ kapacitním trimrem C_{17} , přístupným dírou v desce cívkové soupravy. Celý postup několikrát zopakujeme. Tím jsou nastaveny okrajové body rozsahu SV, přejdeme k nastavení vstupních obvodů.

Na generátoru nastavíme dolní souběhový kmitočet, tj. asi 600 kHz. Přijímač na tento signál nastavíme ladicím kondenzátorem, jádrem L_{vst} SV, vyladíme maximální výchylku S-metru, totéž uděláme i pro horní kmitočet souběhu 1500 kHz trimrem C_{15} .

V zásadě stejného postupu použijeme i při sladování obou rozsahů KV. Okrajové kmitočty rozsahů vyplývají z obr. 5, KV1 $f_{min} = 9$ MHz, $f_{max} = 12,5$ MHz, KV2 $f_{min} = 5,5$ MHz, $f_{max} = 7,7$ MHz. Jako souběhové kmitočty pro nastavení vstupních obvodů volíme střední kmitočty pásem 25, 31 a 41, 49 m, viz opět obr. 5 KV1 $f_{smin} = 9,7$ MHz, $f_{smax} = 11,9$ MHz, KV2 $f_{smin} = 6,1$ MHz, $f_{smax} = 7,2$ MHz.

Při sladování obou rozsahů KV je třeba mít na paměti nebezpečí, vyplývající z nesprávného nastavení vstupních i oscilátorových obvodů na parazitní, zrcadlové kmitočty. Jednoduchý a bezpečný sladovací postup logicky odvodíme z obr. 23 (KV1). Vycházíme z toho, že u superhetu



Obr. 23. Ke sladování rozsahů KV1, KV2

s nízkou mezifrekvencí nelze v pásmu KV při velkém vstupním signálu zamezit příjmu zrcadlových signálů. Jinak řečeno, při pevném nastavení generátoru a proládování přijímače nebo naopak dosáhneme příjmu signálu vždy dvakrát. Chtějme nyní správně nastavit spodní okraj rozsahu KV1 (9 MHz), jemuž odpovídá kmitočet oscilátoru 9,455 MHz. Jádro L_{oscKV1} nastavíme tak, aby druhý kmitočet generátoru, který při nezmeněné poloze ladičního kondenzátoru přijímače zachytíme, byl 9 MHz + 2×455 kHz = 9,910 MHz. Obdobně

horní mez rozsahu KV1 nastavíme trimrem C_8 tak, aby druhý, parazitní příjem byl při otevřeném ladicím kondenzátoru při kmitočtu generátoru 12,5 MHz + 2×455 kHz = 13,410 MHz. Tím je zaručeno správné nastavení oscilátoru, protože nežádoucí zrcadlový signál musí být vždy o $2f_{mf}$ „vyšší“ než užitečný vstupní signál. Obdobně si počínáme při nastavování souběhu laděním vstupního obvodu. Nejjednodušší praktický způsob je: na obou sladovacích bodech (9,7 a 11,9 MHz) nastavíme jádrem L_{vstKV1} a trimrem C_3 maxima výchylky S-metru. Pak signál z generátoru zmenšíme co nejvíce a generátor přeladíme vždy na odpovídající zrcadlový kmitočet. Při správném nastavení přijímač žádný signál nezachytí, v opačném případě by byl zrcadlový signál velmi silný, což „postihne“ i S-metr. Zbývá dodat, že při ladění všech obvodů vst/osc musí být vypnuta lampa AM. Nakonec odpojíme tlumicí rezistor 5,6 kΩ a můžeme ověřit činnost dílu AM přijmem na všech rozsazích.

Na vzorku byl na všech rozsazích ověřen signál oscilátoru (velikost, stálost, tvarový průběh). Efektivní napětí signálu oscilátoru bylo 150 až 250 mV v pásmech KV a 200 až 250 mV v pásmu SV.

Dále ověříme ss voltmetrem správnou činnost logiky ovládání elektronického přepínače. Měříme napětí na špičkách objímky IO_3 ; při stisknutí tlačítka FM musí být na špičce 5 – 12 V atd. Pak připojíme sledovač nf signálu na společný nf výstup a osadíme MH2009A. Přijímač musí již pracovat dokonale a můžeme ověřit již i činnost nf filtru AM.

Zbývá oživit a nastavit S-metr a obvod nf dynamiky. LED upevníme na provizorní destičku se spoji a propojíme s výstupem na desce s plošnými spoji přijímače. Osadíme A277D, tlačítko stiskneme do polohy S-metr, přijímač přepneme na SV. Není-li vyladěna žádná stanice, nesmí svítit žádná LED. Nemáme-li k dispozici generátor s kalibrovaným výstupním děličem, vyladíme nejsilnější stanici v pásmu a trimr P_1 nastavíme tak, aby svítil celý sloupec LED. Pak přijímač přepneme na FM, vyladíme opět nejsilnější stanici a trimrem P_8 rozsvítíme opět všechny diody. Máme-li generátor s kalibrovaným výstupem, nastavíme S-metr tak, aby plný rozsah indikace odpovídal na SV 100 mV, na FM 10 mV vstupního signálu. Vhodné referenční napětí na špičce 3 A277D pro mód S-metr je asi 1,3 V.

Na vzorku byly naměřeny tyto základní parametry dílu AM:

citlivost (s/š = 20 dB, $m = 30\%$): na všech rozsazích lepší než 50 μ V.
selektivita: B_3 dB = ± 3 kHz, B_{6dB} = ± 5 kHz, potlačení při rozladiení ± 9 kHz asi 50 dB.

Jako poslední osadíme MAA741, tlačítko módu displeje přepneme do opačné polohy a nastavíme rozsah dynamiky. K základnímu nastavení použijeme trimr P_2 (přijímač přepnut na FM1). Vhodné referenční napětí A277D je pro tento mód asi 3 V. P_2 nastavujeme podle modulačního obsahu stereofonního signálu s velkou dynamikou tak, aby se poslední LED rozsvěcela sporadicky v modulačních špičkách. Komprimovaná nelineární charakteristika celého obvodu pak zajišťuje přijatelnou indikaci i monofonních signálů a signálů v pásmu CCIR. Aby při určitém přebuzení A277D indikace „nevypadávala“, jsou propojeny špičky 8 až 11 tohoto obvodu. Horní mez indikace dynamiky a tím i hlasitosti se na rozsazích AM nastavuje trimrem P_7 . Tímto způsobem seřízený indikátor dynamiky má citlivost pro plné vybuzení asi 0,8 V (mezivrcholo-

vé napětí). Citlivost vstupu pro externí magnetofon proto můžeme upravit podle potřeby nastavením děličního poměru R_{36} , R_{37} . Oba rezistory současně volíme tak, aby jako vazební kondenzátor stačil typ MP.

Seznam součástek

Polovodičové součástky

IO_1	A244D
IO_2	A225D
IO_3	MH2009A
IO_4	MAA741
IO_5	A277D
IO_6	MAA550
T_1, T_4	KC507
T_2, T_3	KF506
T_5	KF124
D_1	KB105G
D_2	GA201
D_3, D_6	KY130
D_4, D_5	OA5

Rezistory (všechny TR 151)

R_0	150 Ω
R_1 až R_3	1,5 k Ω
$R_4, R_{24}, R_{39}, R_{40}, R_{74}$	10 k Ω
R_5, R_6, R_{20}	82 k Ω
R_7, R_9	27 k Ω
$R_{10}, R_{18}, R_{22}, R_{38}, R_{48}, R_{73}$	1 k Ω
$R_{11}, R_{13}, R_{61}, R_{62}, R_{60}, R_{64}, R_{70}$	100 Ω
R_{12}	4,7 k Ω
R_{14}	8,2 k Ω
R_{15}, R_{63}	3,9 k Ω
R_{16}	39 k Ω
$R_{17}, R_{42}, R_{44}, R_{65}, R_{75}$	2,2 k Ω
R_{19}	2,7 k Ω
R_{21}, R_{41}, R_{54}	1 M Ω
R_{23}	22 k Ω
R_{25}, R_{26}	12 k Ω
$R_{27}, R_{31}, R_{43}, R_{68}$	6,8 k Ω
R_{28}	47 k Ω
$R_{29}, R_{32}, R_{33}, R_{34}, R_{35}$	0,12 M Ω
R_{45}	0,33 M Ω
R_{46}	0,27 M Ω
R_{47}	220 Ω
R_{52}, R_{53}	56 k Ω
R_{55}	47 Ω
R_{56}	33 k Ω
R_{57}	0,22 M Ω
R_{58}	3,3 k Ω
R_{59}	68 Ω
R_{67}	820 Ω
R_{69}, R_{72}	330 Ω
R_{71}	33 Ω
R_{76}	470 Ω
R_{30}, R_{77}	100 k Ω

Rezistory podle nastavení

R_8	asi 100 k Ω
R_{36}, R_{37}	viz text
R_{49}	asi 1 k Ω
R_{50}, R_{51}	viz text
R_{68}	asi 2,7 k Ω
R_{78}	viz text

Kondenzátory keramické

C_1, C_{30}	TK 744, 560 pF
C_2, C_{12}	TK 754, 150 pF
C_4	TK 754, 120 pF
C_5	TK 754, 47 pF
C_6, C_{61}	TK 754, 82 pF
C_7	TK 754, 27 pF
C_{10}	TK 754, 270 pF
C_{11}	TK 754, 100 pF
C_{13}	TK 754, 68 pF
C_{16}	TK 754, 360 pF (330 33)
C_{19}, C_{32}, C_{64}	TK 782, 150 nF
$C_{20}, C_{23}, C_{24}, C_{29}, C_{33}$	
C_{52}, C_{53}	TK 782, 100 nF

C ₃₁	TK 724, 6,8 nF
C ₃₅ , C ₄₈ , C ₄₉	TK 724, 4,7 nF
C ₄₂ , C ₄₄	TK 724, 3,3 nF
C ₄₃ , C ₄₅	TK 774, 15 nF
C ₅₀	TK 744, 10 nF
C ₅₇	TK 754, 33 pF
C ₆₃	TK 754, 330 pF
C ₆₄	TK 783, 15 nF
C ₆₅ , C ₆₆ , C ₆₉ , C ₇₂	TK 744, 22 nF
C ₆₈ , C ₇₀	TK 764, 22 nF
C ₇₅ , C ₇₆	TK 754, 22 pF
C ₇₉	TK 745, 10 nF

Kondenzátory elektrolytické

C ₁₈ , C ₆₀	TE 988, 1 µF
C ₂₁ , C ₃₆	TE 003, 100 µF
C ₂₂	TE 981, 20 µF
C ₂₅ , C ₃₄ , C ₅₄ , C ₈₀	TE 004, 5 µF
C ₂₈ , C ₅₁ , C ₈₂	TE 004, 50 µF
C ₃₇ , C ₃₉	TE 984, 10 µF
C ₃₈ , C ₄₀	TE 988, 0,5 µF
C ₄₆	TE 988, 10 µF
C ₅₅ , C ₅₆ , C ₈₁	TE 005, 2 µF
C ₅₈ , C ₅₉	TE 984, 20 µF
C ₆₂	TE 984, 50 µF
C ₆₇	TE 984, 20 µF
C ₇₁	TE 004, 20 µF
C ₇₃	TE 988, 2 µF
C ₇₄	TE 984, 100 µF

Ostatní kondenzátory

C ₃ , C ₈	WN 70 424, 25 pF
C ₉ , C ₁₄ , C ₁₅ , C ₁₇	WN 70 425, 50 pF
C ₂₆ , C ₂₇	TGL 5155, 1,5 nF
C ₄₁	MP, výběr viz text
C ₄₇	TC 235, 10 nF
C ₇₇	TGL 5155, 470 pF
C ₇₈	TC 180, 330 nF

Ladící kondenzátor 1PN 70 557

Tandemový potenciometr 2× 100 kΩ, lineární
Jednotka VKV TESLA 1PB 00 148 (přijímač
Soprán)

Odporové trimry TP 095

P ₁	3,3 kΩ	P ₄ , P ₅ , P ₈	22 kΩ
P ₂ , P ₉	4,7 kΩ	P ₆	47 kΩ
P ₃	100 kΩ	P ₇	2,2 kΩ

Přepínače

cívková 6místná sestava tlačítek
souprava Isostat se vzájemně závislou
aretací se šesti přepínacími
sekcemi na každém tlačítku
S-metr, dyn. jednoduché přepínací tlačítko
Isostat s aretací polohy

Cívky

Provedení cívek viz obrázky. Všechny cívky
vinuty na kostry o Ø 5 mm, zkrácené na délku
30 mm. Krytí filtrů zkráceny na výšku 25 mm.
Dolaďovací jádra jsou feritová,
M4×0,5×12 mm, hmota N05 (modrá barva).
L_{nt} je ve feritovém hrníčkovém jádře
o Ø 18 mm, indukčnost je asi 33 mH, počet
závitů bude záviset na použitém druhu feritu
(při A_L = 1400 nH/z² bude mít asi 160 z drátu
o Ø 0,2 mm CuL).

Literatura

- [1] Siforov, V. I.: Radiové přijímače. SNTL: Praha 1955.
- [2] Dvořák, T.: Rozhlasové a sdělovací přijímače. NV: Praha 1957.
- [3] Kolektiv: Radioelektronická příručka. Praha: Práce 1972.
- [4] Borovička, J.: Moderní řešení přijímačů pro KV. AR č. 2 až 5/1975.
- [5] Váňa, V.: Integrovaný obvod A244D. ST č. 12/1979.
- [6] Böhme, G.; Freitag, D.: Stereo-

JEDNODUCHÝ PŘIJÍMAČ PRO STŘEDNÍ VLNY

Ing. Jaroslav Pištělák

Koncepce popisovaného přijímače pro poslech rozhlasových pořadů na středních vlnách vychází z dostupné součástkové základny. Cílem byla konstrukce stavebně jednoduchá, která neklade velké nároky na měřicí vybavení.

Technické údaje

Vlnový rozsah:	510 až 1650 kHz.
Mezifrekvenční kmitočet:	455 kHz.
Vf citlivost (odstup s/š = 25 dB, ku f = 1600 kHz, m = 0,3):	170 µV.
Napájecí napětí:	4,5 až 16 V.
Klídkový odběr:	40 mA.

Popis zapojení

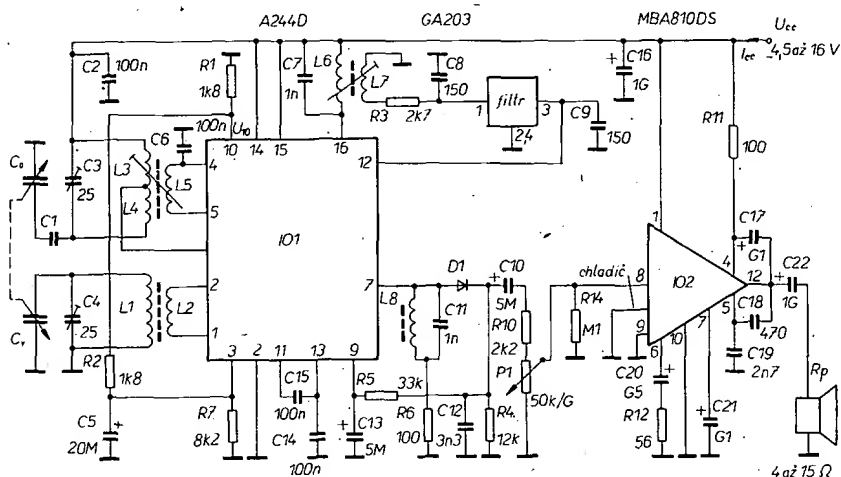
Celkové schéma zapojení vidíme na obr. 1. Ve vysokofrekvenční části je použit integrovaný obvod A244D z produkce NDR (ekvivalent TCA440), který prodává TESLA Eltos. Využívá se zde jeho příznivých parametrů, jako je velký vstupní odpor (nezměňuje provozní činitel jakosti vstupního kmitavého obvodu), symetrický multiplikativní směšovač (potlačuje nežádoucí produkty směšování), velký odstup signálu — šum, velký rozsah AVC a napájecího napětí.

Signál z feritové antény je přiváděn na vývody 1 a 2 integrovaného obvodu, kde se po zesílení směšuje se signálem oscilátoru, jehož kmitočet je určen indukčností cívky L3, 4, 5 oscilátoru a kapacitami kondenzátorů C₀, C₁, C₂. Výsledný produkt indukční vazbou postupuje z vývodu 16 k mezifrekvenčnímu filtru. V zapojení je použit piezokeramický filtr SPF455A6. Řízení zisku vstupního a mf zesilovače (vývod 3) je odvozeno z velikosti nf signálu.

Zesílený mezifrekvenční signál je detekován diodou D2 a dále zesílen nf zesilovačem. Paralelní laděný obvod L8, C11 slouží k potlačení rušivých signálů. V nízkofrekvenčním zesilovači je použit integrovaný obvod MBA810DS, hlasitost regulujeme potenciometrem P₁ s logaritmickým průběhem.

Použité součástky

Feritovou anténu a ladící kondenzátor můžeme použít z nehrajícího



Obr. 1. Schéma zapojení přijímače

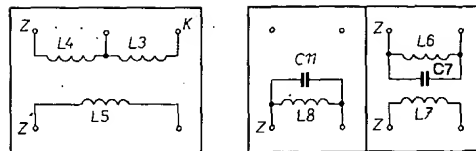
- [7] steuergerät Rema Cornet 840. RFE č. 1/1981.
- [8] Haberland, E. J.: Dreibandempfänger mit IS. Funkamateur č. 4/1980.
- [9] Reichel, J.: Ein Dreibandempfänger mit A244D. Funkamateur č. 3/1978.
- [10] Barth, S.: Stereosteuergerät RS 5001 HiFi. RFE č. 5/1982.
- [11] Haase, H. J.: Hochselektive AM-Empfängerschaltung. Funkschau č. 16/1976.
- [12] 1975: Příklady použití MAA661. Pacovský, J.: Mf zesilovač 10,7 MHz s IO. AR č. 6/1974.
- [13] Matuška, A.: Stereofonní přijímač KIT 78. AR B4/1979.
- [14] Zelenka, T.; Andrie, M.: Demodulátory FM. ST č. 10/1974.
- [15] Matuška, A.: Integrované obvody NDR. AR B6/1980.
- [16] Stráž, V.: Integrovaný stereofonní dekoder A290D. ST č. 2/1981.
- [17] Dahms, D.; Elsner, H.; Rödig, G.: LED-Ansteuerschaltkreis A277D. RFE č. 10/1981.

přijímače. Deska s plošnými spoji je navržena tak, že ladící kondenzátor je umístěn na okraji desky, takže lze použít dostupné typy různých velikostí s největší kapacitou alespoň 300 pF. Z hlediska souběhu jsou vhodnější typy se sekcemi o nesteréjně velké kapacitě. Deska s plošnými spoji je navržena pro typ Hopt Eltra 380 + 320 pF. Cívky vineme na feritové tyčce H12 do kostiček 10 × 10 mm (obr. 2) pro přijímače AM. Navijecí předpisy pro jednotlivá vinutí s požadavky na průměr drátu jsou v tab. 1. Laděné obvody L6,7 C7 a L8; C11 jsou umístěny ve společném stínícím krytu a odděleny přepážkou. Začátky vinutí jsou označeny na obr. 2 písmenem Z. Cívky pro feritovou anténu vineme na lepenkovou kostičku, abychom je mohli volně posunout po feritové tyčce.

Stavba a oživení

Deska s plošnými spoji je na obr. 3 a rozmístění součástek na obr. 4. Jsou-li součástky v pořádku, měl by přijímač zachytit některou rozhlasovou stanici ihned po zapnutí a proladění pásma, zvláště ve večerních hodinách. Pokud se tak nestane a odběr proudu I_{cc} je v uvedených mezích, zkontroluje-

Obr. 2. Zapojení cívek (pohled zespodu). Kryty cívek vodivě spojit se zemí!

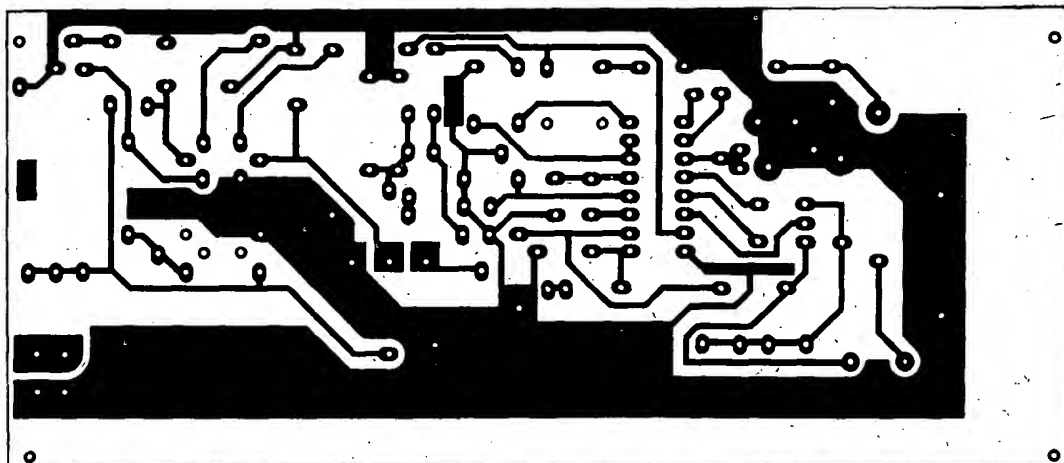


me, kmitá-li oscilátor. V opačném případě přehodíme konce vinutí L5.

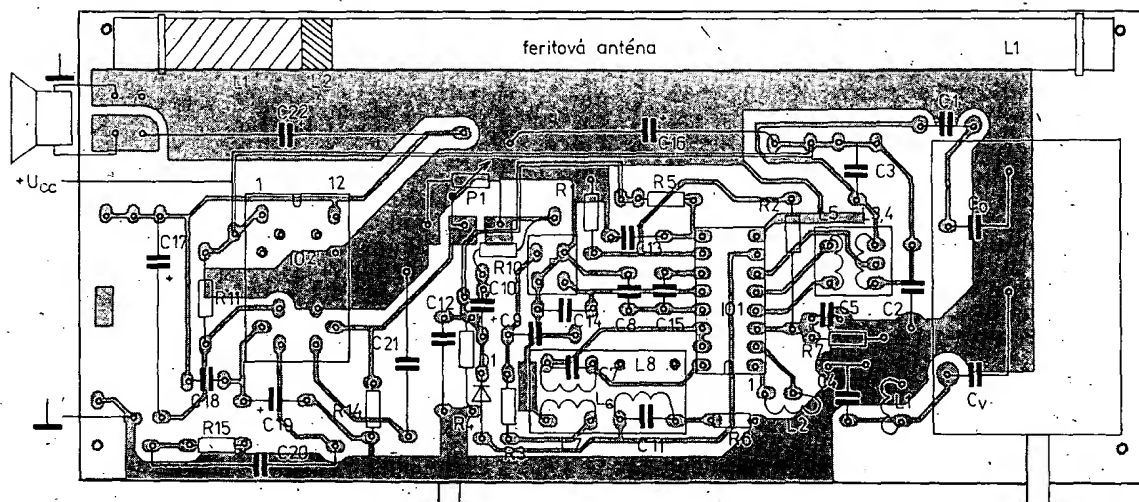
Otáčením jader cívek L8 a L6 se snažíme dosáhnout co největšího napětí U_{10} na vývodu 10 integrovaného obvodu 1. Potom nastavováním C3, C4 a indukčnosti oscilátorové cívky nastavíme šířku pásma a souběh v pásmu.

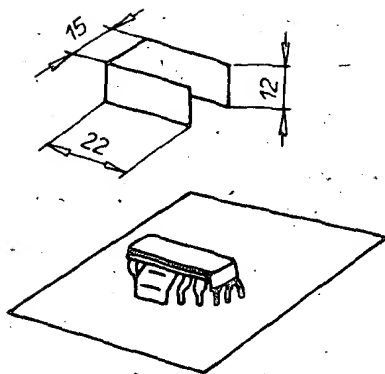
Pokud nemáme možnost přijímač nastavit uvedeným způsobem, pak postupujeme takto. Nastavíme C3, C4 a jádro oscilátorové cívky do střední polohy. Naladíme libovolnou rozhlasovou stanici v horní části SV pásma (C_0 , C_v mají malou kapacitu) a změnou kapacity kondenzátoru C4 hledáme největší napětí U_{10} . Pokud se U_{10} zvětšuje se zmenšováním kapacity C4 a ani při nejmenší kapacitě C4 nedosáhneme meze U_{10} , zmenšíme kapacitu C_v malým otočením ladícího kondenzátoru se současným zvětšováním C3 tak, abychom přijímali stále stejnou rozhlasovou stanici. Pokud by

došlo k opačnému stavu — U_{10} se zvětšuje se zvětšováním kapacity kondenzátoru C4 bez dosažení horní meze U_{10} , zvětšíme C_v otočením ladícího kondenzátoru se současným zvětšením kapacity C3. Tím jsme dosáhli souběhu v jednom bodě. Nyní přeladíme na rozhlasovou stanici v dolní části SV pásma a nastavováním oscilátorové cívky a současným otáčením ladícího kondenzátoru hledáme polohu s největším napětím U_{10} . Nyní se vrátíme na původní stanici v horní části pásma a celé nastavování opakujeme. Po několikerém opakování uvedeného postupu naladíme stanici uprostřed pásma a kontrolujeme souběh. Pokud je odchylka velká kladná, tj. obvod oscilátoru vyžaduje zvětšit kapacitu C3, je třeba zvětšit indukčnost oscilátorové cívky (zašroubovat jádro) a naopak. Pak musíme zopakovat předchozí nastavení na okrajích pásma. Po nastavení zakápneme cívky voskem.



Obr. 3. Deska s plošnými spoji přijímače S213





Obr. 5. Montáž chladiče

Nizkofrekvenční zesilovač nepotřebuje žádné nastavování, pouze zkontrolujeme poloviční napájecí napětí na vývodu 12. Na střední tlustší vývody IO připojíme chladič podle obr. 5, který uzemníme.

Velikost a mechanická konstrukce skřínky závisí na použitém reproduktoru a napájecí baterii.

V tab. 2 jsou parametry vstupního a oscilačního laděného obvodu pro jiné ladicí kondenzátory. Indukčnosti cívek L2, L5, L6, L7, a L8 zůstávají nezměněny.

Rozpis součástek

Rezistory (TR 212, TR 151 apod.)

R1, R2 1,8 kΩ
R3 2,7 kΩ

Tab. 1. Navijecí předpisy cívek

Cívka	Počet závitů	Drát prům. [mm]	Poznámka
L1	68	ví lanko nebo drát 0,4 CuL	feritová tyčka 10 mm. délky 150 mm vinout těsně vedle L1
L2	10	ví lanko nebo drát 0,4 CuL	
L3	35	0,2 CuL	shodný, směr vinutí s L3
L4	34	0,2 CuL	
L5	15	0,2 CuL	
L6	70	0,2 CuL	
L7	20	0,2 CuL	
L8	70	0,2 CuL	

R4 12 kΩ
R5 33 kΩ
R6, R11 100 Ω
R7 8,2 kΩ
R10 2,2 kΩ
R12 56 Ω
R14 100 kΩ

Potenciometr

P1 50 kΩ/G, TP 160/60

Kondenzátory

C1 330 pF, TK 724, 725
C2, C6, C14, C15 100 nF, TK 781, 782
C3 25 pF, WN 70424
C4 25 pF, WN 70424
C5 20 μF/6 V, TE 981

Tab. 2. Součástky vstupního a oscilačního obvodu pro různé typy ladicích kondenzátorů (kmitočtový rozsah 510 až 1650 kHz)

C ₀ /C _v [pF]	C1 [pF]	L3, L4 [μH]	L3 [z]	L4 [z]	L1 [μH]	L1 [z]
150/150	150	294	40	74	607	100
300/300	300	147	40	41	303	70
500/500	500	90	40	23	183	55

C7 1 nF, TK 724
C8, C9 150 pF, TC 277
C10 5 μF/15 V, TE 984
C11 1 nF, TK 724
C12 3,3 nF, TK 724, 725
C13 5 μF/15 V, TE 984
C16, C22 1000 μF/15 V, TE 984
C17 100 μF/15 V, TE 984
C18 470 pF, TK 724, 725
C19 2,7 nF, TK 724, 725
C20 500 μF/10 V, TE 982
C21 100 μF/15 V, TE 984
C₀/C_v 320/380 pF

Polovodičové prvky

IO1 A244D
IO2 MBA810DS
Ostatní
mf filtr SPF455A6
kostřičky, feritová anténa

TV kamera s polovodičovými snímacími prvky

Japonská firma HITACHI a americká RCA zkonstruovaly a v laboratorním provedení předvedly nezávisle na sobě televizní reportážní kameru, která pracuje se snímacími prvky na bázi tranzistorů MOS. Kamera v tomto provedení má kromě menší hmotnosti a rozměrů velmi dobrou geometrii obrazu i dobré krytí jednotlivých složkových obrazů. Firma Hitachi udává mezní rozlišovací schopnosti kamery 450 řádků. Tato kamera má při osvětlení scény 2000 lx a cloně 2,8 poměr signálu k šumu v jas 49 dB, což je ve srovnání s elektronickými snímacími kamerami zhruba poloviční citlivost. Kamera RCA používá třístupňové snímací prvky pracující systémem oddělené snímací plochy a mezipaměti. Má 403 obrazových prvků na řádek a ochranu proti přesvětlení. Její obraz je srovnatelný s obrazem běžné reportážní kamery a je vyhovující i při osvětlení 20 lx. Firma RCA se vývojem plošných snímacích prvků zabývá již od r. 1975. Ukončení vývoje kamery s polovodičovými snímacími prvky předpokládá do tří let.

V černobílém provedení vyvíjí kameru anglická firma EEV (ENGLISH ELECTRIC VALVE), u jejího provedení se rušivé signály odstraňují použitím mikropočítače, který kompenzuje náhodné výpadky

a poruchy bodů snímaného obrazu. Tato vývojová kamera má velmi malé rozměry a velkou citlivost.

Jak

Optoelektronická trasa v Praze

V letošním roce bude uvedena do zkušebního provozu první optoelektronická trasa pro telefonní spojení v Praze. Optický kabel v délce asi 5 km je již položený mezi telefonní ústřednou v Praze-Dejvicích a telefonní ústřednou Praha-střed. Kabel je japonské výroby SUMITOMO a koncové zařízení pro přenos pulsné kódové modulace je od japonské firmy

NEC. Na realizaci optoelektronické telefonní trasy se podílejí Výzkumný ústav spojů a Montážní podnik spojů Praha.

Kabel obsahuje osm gradientních vláken se zaručeným útlumem menším než 4dB/km. Dále obsahuje 4 křížové čtyřky, měděné o průměru 0,9 mm a nosný ocelový drát o průměru 2,5 mm. Duše kabelu je chráněna ovinutou polystyrénovou páskou. Plášť kabelu je z kabelového PE, pod ním je hliníková fólie s adhesivní vrstvou. Kabel je na několika místech svařován. Optická vlákna jsou svařována elektrickým obloukem, útlum ve svaru je menší než 0,2 dB.

Jak

KONKURS AR

na nejlepší elektronické konstrukce, vyhlášený v AR A2/84, byl uzavřen letos 5. září. Do konkursu došly celkem 52 přihlášky, z toho dva příspěvky neodpovídaly podmínkám konkursu. Ze zajímavých konstrukcí uvádíme např. měřič otáček především pro modelářské motorky, konvertor OIRT/CCIR (VKV) s krystalem, elektronická ladička, poplašné zařízení, zkoušeč OZ a 555, několik konstrukcí k ovládání topení, modulová řada měřících přístrojů pro mládež, panelový číslcový teploměr, TV generátor pruhů a šachovnice, několik konstrukcí k mikropočítačům, několik logických sond atd. O výsledcích konkursu budeme čtenáře informovat po zasedání hodnotitelské komise, a to pravděpodobně již v č. 6 AR řady B a v č. 1 AR řady A.

Většinu konstrukcí pak budeme postupně uveřejňovat během dalšího roku v Amatérském radiu řady A.

Redakce